

Propozycje tematów prac dyplomowych realizowanych w Zakładzie Maszyn Budowlanych i Transportu Bliskiego IPIMR

Lp	Prowadzący	Temat	rodzaj		Stopień		Kierunek			uwagi
			stacjonarne	niestacjonarne (dawniej zaoczne)	I	II	Mechanika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MiBM)	Mechatronika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MTR)	Inżynieria Pojazdów Elektrycznych i Hybrydowych	
1.	prof. dr hab. inż. Zbigniew Żebrowski	Malogabarytowy nośnik osprzętu do prac w pomieszczeniach gospodarczych - przegląd konstrukcji.	x		x		x			
2.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Wstępny projekt miniładowarki kołowej o masie do 1000 kg	x		x	x	x	x		
3.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Projekt CAD narzędzia (posypywarki) do ładowarki kołowej.	x		x	x	x	x		
4.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Wstępny projekt instalacji do sortowania odpadów			x	x	x	x		
5.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Wstępny projekt rębaka do bel do ładowarki kołowej.	x		x	x	x	x		
6.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Projek CAD równiarki jako osprzętu do ładowarki kołowej.	x		x	x	x	x		
7.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Projek CAD osprzętu koparkowego do ładowarki kołowej.	x		x	x	x	x		
8.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Projekt CAD łyżki mieszającej do betonu.	x		x	x	x	x		
9.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Projekt CAD łyżki kruszącej do ładowarki.	x		x	x	x	x		
10.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Wstępny projekt narzędzia specjalistycznego do koparkoładowarki	x		x	x	x	x		
11.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Wstępny projekt łyżki do konserwacji (oczyszczania) rowów melioracyjnych	x		x	x	x	x	x	
12.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Wstępny projekt narzędzia specjalistycznego do ładowarki jednoznaczyniowej	x		x	x	x	x	x	
13.	dr inż. Paweł Ciężkowski	Wstępny projekt narzędzia specjalistycznego do koparki jednoznaczyniowej	x		x	x	x	x	x	
14.	dr inż. Arkadiusz Kwaśniewski	Wstępny projekt osprzętu do ładowarki/ koparki.		x	x	x	x	x		
15.	dr inż. Arkadiusz Kwaśniewski	Wstępny projekt maszyny specjalnej do rolnictwa.	x	x	x	x	x	x		
16.	dr inż. Arkadiusz Kwaśniewski	Wstępny projekt chytaka do koparki.	x	x	x	x	x	x		
17.	dr inż. Arkadiusz Kwaśniewski	Komputerowe wspomaganie projektowania przenośnika taśmowego.	x	x	x	x	x	x		
18.	dr inż. Arkadiusz Kwaśniewski	Wstępny projekt podnośnika do maszyn roboczych.	x	x	x	x	x	x		
19.	dr inż. Arkadiusz Kwaśniewski	Wstępny projekt wozidła gaśnicowego.	x	x	x	x	x	x		
20.	dr inż. Arkadiusz Kwaśniewski	Wstępny projekt przenośnika łańcuchowego.	x	x	x	x	x	x		
21.	dr inż. Arkadiusz Kwaśniewski	Wstępny projekt maszyny specjalnej z napędem elektrycznym		x	x	x	x	x	x	
22.	dr inż. Arkadiusz Kwaśniewski	Wstępny projekt żurawia warsztatowego hydraulicznego składanego.	x	x	x	x	x	x		
23.	mgr inż. Jakub Deda	Projekt wstępny układu poziomowania łyżki w ładowarce teleskopowej.	x		x	x	x	x		
24.	mgr inż. Jakub Deda	Projekt wykonawczy prasy warsztatowej.	x		x		x	x		
25.	mgr inż. Jakub Deda	Projekt robota równoległego do celów dydaktycznych.	x		x	x	x	x		
26.	mgr inż. Jakub Deda	Projekt wstępny napędu ratraka śnieżnego.	x		x	x	x	x		
27.	mgr inż. Jakub Deda	Opracowanie dokumentacji Pojazdu Lewiatan - Inżynieria odwrotna.	x		x		x	x		
28.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Wstępny projekt automatycznej brykietarki trocin.			x	x	x	x		
29.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Projekt platformy załadunkowej do samochodu (dostawczego, ciężarowego).	x		x	x	x	x		
30.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Projek naczepty samowładowniczej.	x		x		x			
31.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Projekt ładowacza czołowego do ciągnika rolniczego.	x		x	x	x			
32.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Projekt konstrukcji kabiny FOPS II klasy dla koparki	x		x	x	x			
33.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Projekt osprzętu karczującego.	x		x	x	x	x		
34.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Projekt urządzenia do kompresji odpadów komunalnych.	x		x	x	x			
35.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Analiza kinematyczna osprzętu roboczego koparki ...	x		x	x	x	x		
36.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Wstępny projekt osprzętu widłowego montowanego na TUZ ciągnika rolniczego.	x		x	x	x			
37.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Opracowanie algorytmu sterowania automatycznej koparki.	x		x	x	x	x		
38.	dr hab. inż. Jan Maciejewski, prof. uczelni	Projekt CAD łyżki ładowarkowej boczno wyladunku.	x		x	x	x	x		
39.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Koncepcja systemu sterowania pracą walca drogowego w cyklu automatycznym.	x		x			x		
40.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Osprzęt koparki przeznaczonej do pracy na księżycu.	x		x	x	x	x		
41.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Uniwersalny nosnik osprzętu przeznaczony do pracy na Księżycu.	x		x	x	x	x		
42.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Podwozie koparki przeznaczonej do pracy na księżycu.	x		x	x	x		x	
43.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Podwozie uniwersalnego nośnika osprzętu przeznaczonego do pracy na księżycu.	x		x	x	x		x	

Propozycje tematów prac dyplomowych realizowanych w Zakładzie Maszyn Budowlanych i Transportu Bliskiego IPIMR

Lp	Prowadzący	Temat	rodzaj		Stopień		Kierunek			uwagi
			stacjonarne	niestacjonarne (dawniej zaoczne)	I	II	Mechanika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MiBM)	Mechatronika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MTR)	Inżynieria Pojazdów Elektrycznych i Hybrydowych	
44.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Analiza energochłonności cyklu roboczego koparki podsiębiernej sterowanej automatycznie.	x		x	x	x	x		
45.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Koncepcja maszyny do równania powierzchni ośrodka grunowego na księżycu. Sterowanie automatyczne.	x		x	x	x	x	x	
46.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Lunar excavating equipment.	x		x	x	x	x		
47.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Lunar universal equipment carrier.	x		x	x	x	x		
48.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Under carriage of the Lunar excavator.	x		x	x	x	x	x	
49.	mgr inż. Dariusz Dąbrowski	Under carriage of the Lunar universal equipment carrier.	x		x	x	x		x	
50.	dr inż. Artur Jankowiak, prof. uczelni	Badania stalowych lin spłotkowych dźwignic i dźwignów.	x	x		x	x	x		
51.	dr inż. Artur Jankowiak, prof. uczelni	Badania stanowiskowe sprzężenia ciernego dźwignów z pasowymi cięgnami nośnymi.	x	x		x		x		
52.	dr inż. Artur Jankowiak, prof. uczelni	Projekt wstępny dwudźwigarowej suwnicy pomostowej.	x		x			x		
53.	dr inż. Artur Jankowiak, prof. uczelni	Projekt wstępny dźwigu hydraulicznego z masą równoważącą	x		x			x		
54.	dr inż. Artur Jankowiak, prof. uczelni	Preliminary design of electric passenger lift.	x		x			x		
55.	dr inż. Artur Jankowiak, prof. uczelni	Preliminary design of hydraulic indirect acting passenger lift.	x		x			x		
56.	dr inż. Adam Zawadzki	PL: Rozbudowa stanowiska do badania hydrauliczno-elektrycznych układów napędowych EN: Development of a testbench for hydraulic-electric drives research	x	x	x	x	x	x	x	
57.	dr inż. Adam Zawadzki	PL: Budowa stanowiska manipulatora dydaktycznego na bazie robota Iguś robotlink EN: Design of a robotic manipulator testbench for didactic purposes based on Iguś robotlink robot	x	x	x	x	x	x		
58.	dr inż. Adam Zawadzki	PL: Projekt samorozwijalnej konstrukcji przestrzennej EN: Design of a self-deployable spatial structure	x	x		x	x	x		
59.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW	Projekt i wykonanie modelu systemu monitorowania i kontroli pracy (wybranej) maszyny roboczej.	x		x		x	x	x	
60.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW	Projekt systemu unikania kolizji na placu budowy	x	x				x		
61.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	System HMI dla maszyny zdalnie sterowanej.							x	
62.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW	Projekt koncepcyjny symulatora i trenażera operatora zespołów do produkcji mieszanek betonowych.	x	x	x	x	x	x		
63.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW	Projekt koncepcyjny symulatora i trenażera operatora zespołów do produkcji mieszanek asfaltowych.	x	x	x	x	x	x		
64.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW	Projekt koncepcyjny symulatora i trenażera operatora (wybranej) maszyny roboczej	x	x	x	x	x	x		
65.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt i model systemu symulatora drogi do testowania pojazdów autonomicznych.	x	x	x	x	x	x		
66.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	System do uruchomienia i testowania układów napędowych pojazdów.	x	x	x	x	x	x	x	
67.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt systemu sterowania i model maszyny autonomicznej (wybranego typu) działaj	x	x	x	x	x	x		
68.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt i wykonanie modelu systemu detekcji osób w pobliżu MR.	x	x	x	x	x	x		
69.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt i wykonanie modelu systemu zabezpieczenia i monitorowania strefy roboczej maszyny.	x	x	x	x	x	x		
70.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt konwersji rewitalizacyjnej (wybranej) Maszyny komunalnej (W kierunku spełnienia norm ekologicznych i bezpieczeństwa pracy).	x	x	x	x	x	x		
71.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt stanowiska dydaktycznego do badania poślizgu koła.	x	x	x	x	x	x	x	
72.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt systemu mechatronicznego do optymalizacji momentu napędowego w pojazdach 4x4	x	x	x	x	x	x		
73.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt robota inspekcyjnego do kontrolowania stanu (branego elementu infrastruktury miejskiej nawierzchni dróg, kanałów kablowych, kanałów burzowych)	x	x	x	x	x	x	x	

Propozycje tematów prac dyplomowych realizowanych w Zakładzie Maszyn Budowlanych i Transportu Bliskiego IPIMR

Lp	Prowadzący	Temat	rodzaj		Stopień		Kierunek			uwagi
			stacjonarne	niestacjonarne (dawniej zaoczne)	I	II	Mechanika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MiBM)	Mechatronika Pojazdów i Maszyn Roboczych (dawniej MTR)	Inżynieria Pojazdów Elektrycznych i Hybrydowych	
74.	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW	Projektowanie zrobotyzowanych linii produkcyjnych (przedmiot automatyzacji do uzgodnienia).	x	x	x	x	x	x	x	
75	dr inż. Tomasz Mirosław/mgr inż. Jerzy Rzeszot	Plan eksploatacji maszyny roboczej (maszyna do wyboru).	x	x	x	x	x	x		
76	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt wstępny robota gąsienicowo-kolowego.	x	x	x	x	x	x	x	
77	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Projekt robota sadowniczego.	x	x	x	x	x	x	x	
78	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Design of robot with two arms.	x	x	x	x	x	x		
79	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Design wheeled track robots.	x	x	x	x	x	x		
80	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW	Simulator for construction machinery operator training (excavator, loader, pillar).	x	x	x	x	x	x		
81	dr inż. Tomasz MIROŚŁAW/ mgr inż. Jakub Deda	Robot for stawberries harvesting.	x	x	x	x	x	x		