



EduAkademia.pl

prace naukowe na zlecenie

Plan-pracy-magisterskiej-176

Wykaz prac magisterskich

Lp.

Tytuł pracy

mgr 0 a

Układ zasilania i sterowania maszyny prądu przemiennego z magnesami trwałymi

mgr 0 b

Falownik tranzystorowy do zasilania i regulacji silnika indukcyjnego

mgr 0 c

Zastosowanie rur cieplnych do chłodzenia elementów półprzewodnikowych przekształtników statycznych

1999

mgr 1

Silnik 9-fazowy jako silnik o skokowo regulowanej prędkości obrotowej

2000

mgr 2

Stanowisko laboratoryjne do testowania układów falownikowych ze sterowaniem wektorowym silnika indukcyjnego

mgr 3

Badanie rozkładu pola magnetycznego w silniku o dwóch stopniach swobody z wykorzystaniem metod polowych

mgr 4

Układy zasilania i regulacji aktywnych ekranów akustycznych

mgr 4a

Stanowisko laboratoryjne do badania napędów twardych dysków

mgr 4 b

Układ napędowy roweru elektrycznego

2001

mgr 5

Projekt drugiego członu manipulatora napędzanego bezpośrednio silnikiem indukcyjnym klatkowym

mgr 6

Praktyczna realizacja układów transformacyjnych Parka. Układ realizujący transformację symetryczną

mgr 7

Badanie silnika indukcyjnego klatkowego z asymetrią magnetyczną wirnika opisanego modelem poliharmonicznym

mgr 8

Praktyczna realizacja układów transformacyjnych Parka. Układ realizujący transformację niesymetryczną

mgr 9

Badanie silnika indukcyjnego klatkowego z asymetrią magnetyczną wirnika opisanego modelem monoharmonicznym

mgr 10

Praktyczna realizacja układów transformacyjnych Parka. Układ realizujący transformację symetryczną

mgr 11

Mikroprocesorowe sterowanie silnikiem reluktancyjnym

2002

mgr 13

Koncepcja budowy pomocniczego czujnika kompensującego zakłócenia oddziaływujące na głowicę licznika osi

mgr 14

Pomiar rozkładu 3D pola magnetycznego z wykorzystaniem robota ROB3

mgr 15

Wykonanie pomiaru rozkładu pola elektromagnetycznego (3-D) głowicy EFM-2001 z wykorzystaniem programu LabVIEW oraz karty pomiarowej Keithley KPCI-3104

mgr 16

Projekt i wykonanie manipulatora o dwóch stopniach swobody, napędzanego silnikami skokowymi umieszczonymi w przegubach

mgr 17

Pomiar momentu rozruchowego silnika indukcyjnego z zastosowaniem czujnika siły FSR - rozwiązanie układów elektronicznych

mgr 18

Rejestracja prędkości obrotowej i przemieszczeń kątowych na stanowisku pomiarowym momentu silnika z wykorzystaniem karty przetworników pomiarowych

mgr 19

Projekt bazy danych konsolidujących wyniki prac badawczo-projektowych w ramach przetworników elektromechanicznych

mgr 20

Koncepcja sterowania silnika o dwóch stopniach swobody w układzie napędowym robota

mgr 21

Wybrane zagadnienia pomiarów z wykorzystaniem sieci komputerowych i intersieci na przykładzie systemu mechanicznego

mgr 22

Pomiar momentu rozruchowego silnika indukcyjnego z zastosowaniem czujnika siły FSR - rozwiązanie

konstrukcji mechanicznej

mgr 23

Projekt i wykonanie elektroniki urządzenia do pomiaru nierówności wirników

mgr 24

Projekt i wykonanie oprogramowania urządzenia do pomiaru nierówności wirników

mgr 25

Projekt i wykonanie manipulatora płaskiego o dwóch stopniach swobody napędzanego silnikami skokowymi

mgr 26

Modernizacja i rozbudowa stanowiska laboratoryjnego do badania synchronicznych silników reluktancyjnych

mgr 27

Bezczujnikowy układ sterowania przełączalnego silnika reluktancyjnego

mgr 28

Model matematyczny i symulacyjny bezczujnikowego układu zasilania i sterowania przełączalnego silnika reluktancyjnego SRM

mgr 29

Układ tranzystorowych zasilaczy generatorów dużej mocy w układach aktywnych ekranów akustycznych

mgr 29 a

Budowa analitycznego modelu polowego indukcyjnego silnika kubkowego dla testowania wyników obliczeń metodą elementów skończonych

2003

mgr 30

Budowa obwodowego modelu bezszczotkowego silnika prądu stałego z wykorzystaniem programu Matlab\SIMULINK

mgr 31

Analiza kinematyki robota IRP-4S z wykorzystaniem składni języka symbolicznego

mgr 32

Układy sterowania wektorowego przetworników elektromechanicznych opisane w dyskretnej dziedzinie czasu

mgr 33

Analiza wpływu zmiany częstotliwości sieci zasilającej na pulsacje elektromagnetycznych momentów pasożytniczych w indukcyjnych silnikach klatkowych

mgr 34

Projekt drugiego członu manipulatora napędzanego silnikiem indukcyjnym

mgr 35

Odtwarzanie niedostępnych pomiarowo zmiennych stanu silnika indukcyjnego klatkowego w trybie off-line

mgr 36

Generator napięciowy funkcji skokowych o regulowanych wartościach i czasie trwania skoków

mgr 37

Implementacja algorytmów sterowania wektorowego przetworników elektromechanicznych na procesorach sygnałowych (Analog Devices)

mgr 38

Zastosowanie logiki rozmytej w nowoczesnym napędzie. Na przykładzie silnika synchronicznego z magnesami trwałymi

mgr 39

Hamownica z cieczą magnetoreologiczną

mgr 40

Układ do badania tłumika liniowego z cieczą magnetyczną

mgr 41

Analiza zużycia energii napędów urządzeń wentylacyjnych kotła wyposażonych w przetwornice częstotliwości

mgr 42

Zastosowanie przetworników ultrasonicznych w manipulatorach i robotach

mgr 43

Wyznaczanie współczynnika tłumienia oraz analiza NRRO w silnikach wrzecionowych stosowanych w HDD

mgr 44

Układy zasilania i regulacji aktywnych łożysk magnetycznych

mgr 45

Mikronapędy z silnikami elektrostatycznymi

2004

mgr 46

Przegląd rozwiązań konstrukcyjnych i metod ograniczania prądów w stanach nieustalonych mikronapędów z silnikami bezszczotkowymi

mgr 47

Oprogramowanie modelu manipulatora IRP-4s

mgr 48

Program do analizy dynamiki manipulatora w środowisku Matlab

mgr 49

Projekt i wykonanie manipulatora o trzech stopniach swobody napędzanego silnikami krokowymi

mgr 50

Projekt i wykonanie konstrukcji manipulatora Irp-4s

mgr 51

Układ komunikacji modelu robota Irp-4s z komputerem PC

mgr 52

Synchronizacja pracy dwóch silników indukcyjnych przy wykorzystaniu serownika PLC i szeregowej transmisji danych do komunikacji z przetwornicami częstotliwości

mgr 53

Modernizacja mikroroboty zasilanej z baterii słonecznych

mgr 54

Stanowisko laboratoryjne do badania stanów cieplnych nieustalonych w mikronapędach

mgr 55

Stanowiska laboratoryjne do badania materiałów z pamięcią kształtu (SMA)

mgr 56

Stanowisko laboratoryjne do badania przetworników elektromechanicznych stosowanych w drukarkach

mgr 57

Modernizacja układów zdalnie sterowanego robota mobilnego

mgr 58

Roboty mobilne napędzane przy użyciu stopów z pamięcią kształtu

mgr 59

Makroskalowy model piezoelektrycznego aktuatora głowic HDD

mgr 60

Parametryczne modele polowe dla wybranych konstrukcji przełączalnego silnika reluktancyjnego zrealizowane przy wykorzystaniu programu FEMM

mgr 60 a

Budowa dwuwymiarowego modelu polowego dla bezszczotkowego silnika prądu stałego (BLDC, z magnesem stałym) z wykorzystaniem programu FEMLAB

mgr 60 b

Konstrukcja wstrząsarki elektromechanicznej na bazie głośnika niskotonowego

2005

mgr 61

Aspekty energetyczne pozycjonowania modułu fotowoltanicznego

mgr 62

Stanowisko do wyznaczania współczynników indukcyjności silników wrzecionowych

mgr 63

Projekt hamulca magnetoreologicznego do pozycjonowania siłownika pneumatycznego

mgr 64

Prototyp silnika łukowego

mgr 65

Projekt i wykonanie chwytaka do robota przemysłowego Irp-4s z napędem wykorzystującym stop z pamięcią kształtu

mgr 66

Stanowisko laboratoryjne do badania zjawiska lewitacji magnetycznej

mgr 67

Modelowanie nadprzewodników wysokotemperaturowych na przykładzie silnika reluktancyjnego

mgr 68

Stanowisko dydaktyczno-laboratoryjne dla układu wyrzutni elektromagnetycznej (COILGUN) - projekt, optymalizacja polowa z wykorzystaniem programu FEMM, realizacja praktyczna

mgr 69

Zintegrowany model obwodowo-polowy układu wirujących talerzy dysku twardego w środowisku Simulink/Femlab

mgr 70

Projekt i wykonanie konstrukcji, napędu i sterowania nogi o trzech stopniach swobody dla robota kroczącego

mgr 71

Stanowisko do zdejmowania charakterystyk elektromechanicznych silników wrzecionowych

mgr 72

Stanowisko laboratoryjne do wyznaczania przenikalności magnetycznej cieczy magnetoreologicznych

mgr 73

Badanie stanów dynamicznych hamulca z cieczą magnetoreologiczną

mgr 74

Wyznaczenie parametrów dynamicznych układu elektronicznego przetwornika pomiarowego siły wykorzystującego czujnik piezorezystywny

mgr 76

2006

mgr 77

Końcówka mocy do sterowania silników wrzecionowych

mgr 78

Analiza i badania układów zawieszonych i układu skrętnego kół robotów kołowych mobilnych

mgr 79

Mechatroniczne aspekty konstrukcyjne mobilnego robota kołowego

mgr 80

Analiza przydatności wybranych programów obliczeniowych do rozwiązywania typowych zadań inżynierskich w mechatronice

mgr 81

Projekt robota ośmionóżnego - układy napędowe

mgr 82

Projekt robota ośmionóżnego - konstrukcja mechaniczna

mgr 83

Projekt robota ośmionóżnego - układy sterowania

mgr 84

Analiza wpływu różnych sposobów wykonania uzwojeń fazowych (skupionych, rozłożonych) przełączalnego silnika reluktancyjnego na jego parametry elektromagnetyczne z wykorzystaniem programu FEMM

mgr 85

Układ pomiaru prędkości w układzie napędowym o dwóch stopniach swobody

mgr 86

System wizyjny i środowisko programistyczne robota edukacyjnego Eurobtec TR 5

mgr 87

Projekt robota mobilnego zdolnego do przemieszczania się po pionowym słupie o przekroju zamkniętym

mgr 88

Stanowisko laboratoryjne do badania silników małej mocy z wykorzystaniem hamownicy HM-1000

mgr 89

Projekt kołowego robota mobilnego, zdolnego do pokonywania nierówności typu schody

mgr 90

Dwu i trójwymiarowa analiza polowa silników stosowanych w aktuatorach głowic HDD

mgr 91

Stanowisko do pomiaru momentu silnika VCM

mgr 92

Projekt części nośnej modelu suwnicy bramowej

mgr 93

Projekt optymalnego kształtu ramienia głowicy dysku twardego ze względu na odkształcenia oraz częstotliwości drgań własnych

2007

mgr 94

Projekt pośredniego układu napędowego samochodu osobowego 4x4 opartego o silnik elektryczny-
przekładnię zębatą planetarną

mgr 95

Projekt i wykonanie suwnicy z dźwigiem - część jezdna suwnicy

mgr 96

Modelowanie łożyska hydrodynamicznego układu wirujących talerzy dysku twardego w środowisku Matlab-
Femlab

mgr 97

Badanie momentu rozruchowego przekładni ślimakowej z silnikami jednofazowymi

mgr 98

Projekt i wykonanie modelu suwnicy z dźwigiem. Konstrukcja trawersy

mgr 99

Projekt robota kroczącego sześcionożnego typu KARALUCH - układy napędowe

mgr 100

Projekt robota kroczącego sześcionożnego typu KARALUCH - konstrukcja mechaniczna

mgr 101

Konstrukcja układu sterowania i zasilania impulsowego wzбудnika drgań

mgr 102

Analiza możliwości wykorzystania materiałów SMC (soft magnetic composites) w budowie przetworników
elektromechanicznych

mgr 103

Pakiet oprogramowania do symulacji pracy przetworników wykorzystywanych w elektronice

mgr 104

Projekt i wykonanie manipulatora pneumatycznego, kartezjańskiego o trzech stopniach swobody

mgr 105

Konstrukcja układu serwonapędowego do robotów mobilnych koczających z wykorzystaniem silnika prądu stałego

mgr 106

Projekt chwytaka trójpalczastego o napędzie pneumatycznym

mgr 107

Projekt i wykonanie przenośnika taśmowego oraz opracowanie układu sterowania z wykorzystaniem sterownika Siemens S7-300

2008

mgr 108

Projekt mobilnego robota elastycznego-układ napędowy

mgr 109

Projekt elektrowni pławikowej małej mocy

mgr 110

Model przełączalnego silnika reluktancyjnego w środowisku COMSOL Multiphysics umożliwiający symulację z wykorzystaniem energoelektronicznych źródeł zasilania

mgr 111

Algorytm wektorowego sterowania silnikiem SM

mgr 112

Konstrukcja serwonapędu dla nogi robota koczającego

mgr 113

Pompa liniowa z cieczą magnetyczną - analiza teoretyczna, projekt i wykonanie

mgr 114

Weryfikacja pomiarowa osiowego i promieniowego rozkładu temperatury w wirniku generatora drgań skrętnych

mgr 115

Poliptymalizacja wielkości elektromechanicznych silnika łukowego RVCM ze względu na sformułowane kryteria

mgr 116

Projekt mobilnego robota elastycznego-konstrukcja mechaniczna

mgr 117

Projekt mobilnego robota elastycznego - układ sterowania

mgr 118

Silniki liniowe wzbudzone od magnesów trwałych

mgr 119

Mikrosilniki wykonywane w technologii MEMS, modelowania i analiza mikrosilnika o zmiennej reaktancji pojemnościowej

mgr 120

Konstrukcja silnika liniowego do aktywnej eliminacji drgań

mgr 121

Projekt i wykonanie układu wahadła podwójnego z rozszczepionym członem drugim

mgr 122

Projekt i wykonanie stanowiska laboratoryjnego do badania zjawiska modulacji AM i FM

mgr 123

Zastosowanie cyfrowego przetwarzania obrazów w systemach wizji maszynowej

mgr 124

Opracowanie modelu matematycznego oraz projektu stanowiska pomiarowego do badania mięśni pneumatycznych

mgr 125

Projekt i wykonanie układu pomiarowego momentu elektromagnetycznego dla małych przetworników elektromechanicznych

mgr 126

Stanowisko laboratoryjne do badań czujników przyspieszenia

mgr 127

Projekt i analiza układu chłodzącego współpracującego z ogniwnem Peltiera

mgr 128

Aplikacje technologii MEMS w czujnikach przemieszczenia

mgr 129

Projekt i wykonanie układu sterowania aktywnego łożyska magnetycznego

mgr 130

Zaprojektowanie i skonstruowanie łożyska magnetycznego wraz ze stanowiskiem badawczym

mgr 131

Mikrosilniki z toczącym się wirnikiem wykonane w technologii MEMS

mgr 132

Projekt i wykonanie sterownika MSI do silników wrzecionowych

2009

mgr 133

Układy aktywnej eliminacji drgań

mgr 134

Wpływ właściwości elektrycznych interfejsu elektroda-tkanka na przebieg głębokiej stymulacji mózgu w chorobie

mgr 135

Modelowanie różnych typów elektrycznych czujników indukcyjnych wykorzystywanych w układach sterowania ruchu kolejowego

mgr 136

Notacja Denavita-Hartenberga w klasycznych konfiguracjach robotów - analiza i wizualizacja

mgr 137

Projekt i wykonanie robota typu SCARA - konstrukcja mechaniczna

mgr 138

Projekt i wykonanie robota typu SCARA - napędy

mgr 139

Konstrukcja manipulatora o cechach anatomicznych ludzkiego przedramienia - konstrukcja mechaniczna

mgr 140

Konstrukcja manipulatora o cechach anatomicznych ludzkiego przedramienia - układy napędowe

mgr 141

Projekt silnika bezszczotkowego z magnesami trwałymi wykorzystywanego jako wał napędowy w pojazdach hybrydowych

mgr 142

Konstrukcja manipulatora o cechach anatomicznych ludzkiego przedramienia - układy sterowania

mgr 143

Błędy pozycjonowania głowic w dyskach twardych

mgr 144

Projekt i wykonanie napędu platformy jezdnej robota mobilnego kołowego

mgr 145

Pomiary charakterystyk termo-mechanicznych stopów z pamięcią kształtów

mgr 146

Sterowanie robotem mobilnym typu BOE-Bot przez sieć Internet

mgr 147

Badania wytrzymałościowe cięgien z SMA

mgr 148

Analiza możliwości wybranych programów polowych w przypadku modelowania systemów mechanicznych i elektronicznych

mgr 149

Projekt i wykonanie konstrukcji mechanicznej manipulatora typu platforma Stewarda

mgr 150

Badanie modelu matematycznego platformy Stewarda

mgr 151

Projekt i wykonanie układu sterowania manipulatora typu platforma Stewarda

mgr 152

Rozbudowa systemu pomiarowego skanera laserowego 3 D

mgr 153

Projekt i wykonanie platformy jezdnej robota mobilnego kołowego

mgr 154

Zastosowanie materiałów typu SMART w mechatronice; Koncepcja wykorzystania płytek piezoelektrycznych do napędu w ruchu obrotowym

mgr 155

Budowa modelu dynamicznego mięśnia pneumatycznego oraz jego weryfikacja pomiarowa

mgr 156

Projekt i wykonanie kołowego robota mobilnego

mgr 157

Projekt układu imitującego oraz obsługującego baterię Litowo Polimerową

mgr 158

Wykonanie badań oraz modelu matematycznego ogniwa litowego z elektrolitem polimerowym

mgr 159

Akcelerometry - badanie przydatności w elektronicznych systemach pozycjonowania

mgr 160

Projekt i wykonanie układu sterowania szyby samochodowej z wykorzystaniem silnika krokowego

mgr 161

Projekt systemu transportu osi samochodowych na linii produkcyjnej

mgr 162

Projekt i wykonanie chwytaka z belką tensometryczną, będącą integralną częścią chwytaka

mgr 163

Projekt stanowiska do wyznaczania charakterystyk termomechanicznych silnika pneumatycznego

mgr 164

Komunikacja bezprzewodowa robotów mobilnych

2010

mgr 165

Badanie drgań mechanicznych pamięci masowych nowej generacji

mgr 166

Drgania płyt CD i DVD

mgr 167

Semi-aktywne zawieszenie pojazdu. Projekt i wykonanie części mechatronicznej zawieszenia sterowanego mikrokontrolerem

mgr 168

Semi-aktywne zawieszenie pojazdu. Projekt i wykonanie układu zawieszenia

mgr 169

System do odzyskiwania energii z otwierających i zamykających się drzwi - układ elektromechaniczny

mgr 170

Skaner krawędziowy do presybilizowanych płyt offsetowych

mgr 171

Projekt i wykonanie cyfrowego miernika częstotliwości z przesyłaniem wyników pomiaru przez internet

mgr 172

Projekt i wykonanie systemu rejestracji urządzeń z wykorzystaniem technologii identyfikacji radiowej (RFID) oraz sieci internetowej

mgr 173

Model matematyczny i badania symulacyjne silnika ultrasonicznego z falą biegnącą (TWUM)

mgr 174

Projekt inteligentnego budynku

mgr 175

Modernizacja stanowiska układu wahadła podwójnego o trzech stopniach swobody

mgr 176

Projekt i wykonanie układu sterowania autonomicznym robotem sześcionożnym

mgr 177

Projekt i wykonanie autonomicznego robota kroczącego „ANIA” sterowanego z wykorzystaniem rozproszonego systemu sensoryki

mgr 178

Badania elementów inteligentnego budynku

mgr 179

Projekt i budowa robota mobilnego typu poduszkowiec sterowanego za pomocą mikrokontrolera

mgr 180

Projekt i wykonanie elektronicznego miernika prędkości z użyciem akcelerometru MEMS

mgr 181

Projekt oraz wykonanie układu do pomiaru prędkości i energii pocisku wyrzutni elektromagnetycznej

mgr 182

Opracowanie systemu nadzorowania urządzeń mechatronicznych z wykorzystaniem protokołów tunelowych

mgr 183

Układ odzyskujący energię z ruchu zamykania i otwierania drzwi – magazynowanie energii

mgr 184

Projekt urządzenia o zmiennej geometrii „masująca opaska”, wykorzystującego nowoczesne materiały magnetyczne

mgr 185

Projekt układu ograniczającego prędkość poruszających się pojazdów z jednoczesnym odzyskiem energii

mgr 186

Projekt i wykonanie pasywnego łożyska magnetycznego

mgr 187

Wyznaczanie parametrów silnika (Ultra Sonic Motor) z wykorzystaniem metod polowych

mgr 188

Badania modelowe systemów pozycjonowania soczewek w czytnikach CD i DVD

mgr 189

Projekt przenośnika wibracyjnego którego napęd stanowią mięśnie pneumatyczne.

mgr 190

Stanowisko do badań własności dynamicznych silników VCM

mgr 191

Konstrukcja układu pozycjonowania silnika VCM z wykorzystaniem laserowego przetwornika położenia

mgr 192

Projekt i konstrukcja stanowiska laboratoryjnego do sterowania zaworem dławiącym

mgr 193

Projekt i wykonanie manipulatora pneumatycznego o trzech stopniach swobody z siłownikiem obrotowym u podstawy

mgr 194

Projekt i konstrukcja stanowiska do badania serwonapędu liniowego z silnikami VCM.

mgr 195

Model symulacyjny wyrzutni elektrodynamicznej z wykorzystaniem programu Matlab

mgr 196

Układ jezdny robota mobilnego umożliwiający dostosowania kształtu gąsienicy do pokonywanych nierówności

mgr 197

Stopa robota skaczącego – układ umożliwiający regulowanie tłumienia upadku