

Możliwość realizacji prac dyplomowych



Politechnika Śląska

KENER

Katedra Energoelektroniki
Napędu Elektrycznego i Robotyki

STENZEL SP. Z O.O.

HEXOR® II

mgr inż. Tomasz Stenzel

Tematyka prac dyplomowych

**Prace o charakterze
programistycznym i sprzętowym**

**Robotyka Mobilna jest dziedziną
interdyscyplinarną**

Tematyka prac dyplomowych

- ❑ Układy zasilania i zarządzania energią
- ❑ Układy napędowe
- ❑ Układy automatyki i sterowanie
- ❑ Układy sensoryczne
- ❑ Aplikacje planowania ruchu
- ❑ Aplikacje analizy i przetwarzanie obrazu
- ❑ Aplikacji analizy i syntezy sygnału mowy
- ❑ Sterowanie Przemysłowych Robotów Mobilnych

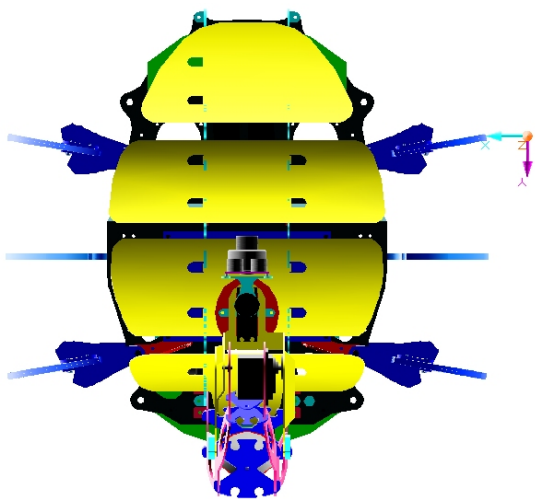
Finansowanie prac dyplomowych

**Problemem jest wdrożenie projektu a
nie środki na jego realizację**



Projektowanie

Stosujemy Komputerowe Metody Wspomagania Projektowania

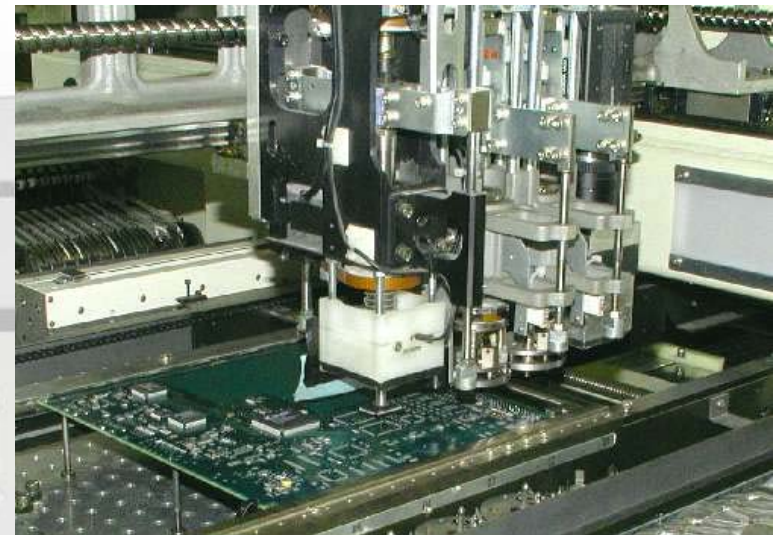
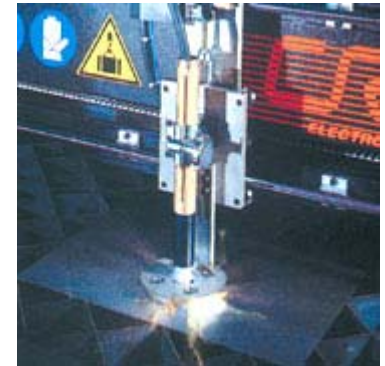


Dostęp do pełnych
komercyjnych
wersji
oprogramowania

Hardware

**Standard wykonania narzucają
możliwości wysokich technologii**

Powstające w wyniku pracy
dyplomowej rozwiązane
konstrukcyjne są wykonywane
w oparciu o kooperacje z
firmami podwykonawczymi



Baza sprzętowa dla realizacji prac dyplomowych

**Możliwości wynikają z potencjału
technicznego**



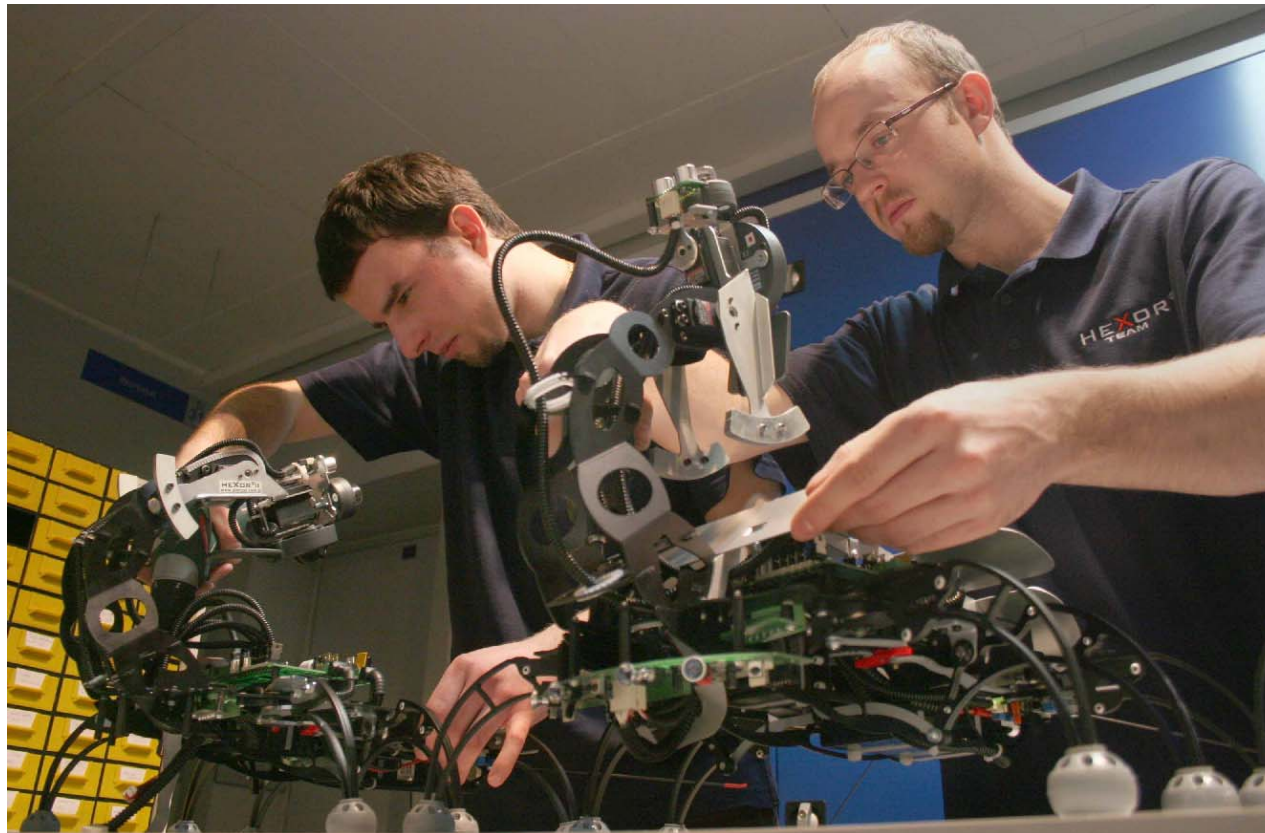
Baza sprzętowa dla realizacji prac dyplomowych

Wyposażenie Laboratorium Robotów Mobilnych



Baza sprzętowa dla realizacji prac dyplomowych

Wyposażenie Laboratorium Robotów Mobilnych



Przygotowanie do dyplomu

Nacisk na przygotowanie merytoryczne i konsultacje

Zakres prac dyplomowych jest dopasowywany do indywidualnych preferencji i kwalifikacji dyplomanta rozwijanych w ramach konsultacji i zajęć dydaktycznych

Przygotowanie do dyplomu

Przedmiot: *Autonomiczne Roboty Mobilne*



HEXOR[®] II



Wykład (IX semestr, 30 godzin)

Laboratorium (15 godzin)

Seminarium (15 godzin)

Przygotowanie do dyplomu

Koło Naukowa Robotyki Mobilnej





www.stenzel.com.pl