

Bakalárske práce - 2013/2014

Študijný program : Riadenie elektromechanických systémov

P.č.	Meno	Priezvisko	Názov práce	Vedúci práce
1	Samuel	Baron	Ovládanie laboratórneho zdroja a elektronickej záťaže cez sériové rozhranie	Pástor Marek
2	Ervín	Bernát	Simulácia ASR systému vozidla	Girovský Peter
3	Tomáš	Čerhit	Riadenie fyzikálneho modelu násypu sypkých materiálov a erbolovej trubice pomocou PLC	Perduková Daniela
4	Jozef	Dulin	Snímanie objektov pomocou infračervených snímačov	Girovský Peter
5	Tomáš	Figura	Snímanie rýchlosti kovového pásu	Girovský Peter
6	Tomáš	Genčur	Snímač otáčok	Girovský Peter
7	Marek	Grega	Riadenie pohonu servisného robota	Ďurovský František
8	Peter	Gorej	Elektromagnetická kompatibilita elektrických zariadení v automobile	Ján Kaňuch
9	Boris	Havrila	Autonómne vozidlo	Girovský Peter
10	Filip	Heldák	Algoritmy riadenia exteriérových žalúzií v inteligentnom dome	Lacko Milan
11	František	Chovanec	Riadenie fyzikálneho modelu brány pomocou PLC	Fedor Pavol
12	Vadim	Kholodiuk	Vizualizácia riadenia dopravnej križovatky so vzdialeným prístupom	Perduková Daniela
13	Marek	Kočiš	Menič pre pohon elektromobilu	Lacko Milan
14	Dávid	Kondor	Simulácia algoritmov pre ukladanie v stochastických modeloch skladov	Bober Peter
15	Gergő	Lénárt	Fyzikálny model bezpečnostných prvkov budovy	Girovský Peter
16	Roman	Lizák	Návrh systému KERS pre malé vozidlo	Ďurovský František
17	Tomáš	Molnár	Riadenie krokového motora – riešenie pomocou GUI MATLAB	Fedák Viliam
18	Patrik	Oklamčák	Lakovací robot	Girovský Peter
19	František	Porvas	Magnetické obvody elektrických strojoch a ich výpočet	Ferková Želmíra
20	Jozef	Sedlák	Virtuálny dynamický model jednofázového a dvojfázového striedavého elektrického stroja	Fedák Viliam
21	René	Sulyok	Riadenie inteligentného domu	Girovský Peter
22	Róbert	Temesi	Priamy pohon invalidného vozíka elektromotorom	Kaňuch Ján
23	Máté	Tóth	Fyzikálny model parkoviska	Girovský Peter
24	Miloslav	Uram	Veterná elektrárň	Girovský Peter
25	Marek	Zachar	Triediaci robot na báze stavebnice Lego Mindstorm	Perduková Daniela