

## Diplomové práce - 2011/2012

Študijný program: Elektrotechnické inžinierstvo

P.č.	Priezvisko	Meno	Názov práce	Vedúci práce
1	Bistrický	Matúš	Vytvorenie rozhodovacieho procesu agenta s použitím fuzzy logiky.	Girman Michal
2	Bodnárová	Štefánia	Porovnanie ekonomickej výhodnosti aplikácie frekvenčných meničov pre rôzne druhy	Kaňuch Ján
3	Bubeník	Maroš	Projektové riadenie vo vybranej organizácii	Kmec Peter
4	Cihoviak	Martin	Istiace prístroje	Ferková Želmíra
5	Černega	Ľubomír	Simulátor regulačných diagramov	Bober Peter
6	Čírik	Martin	Oteplenie elektrických strojov	Ferková Želmíra
7	Čisárik	Eduard	Moderné technológie vo výrobe distribučných transformátorov	Kostelný Michal
8	Dudaš	Lukáš	Elektromagnetický návrh krokového motora s aktívnym diskovým rotorom	Kaňuch Ján
9	Gavenda	Ján	Virtuálny model riadenia dopravného systému.	Perduková Daniela
10	Getlíková	Alexandra	Virtuálny model priemyselných systémov v Matlabe	Girovský Peter
11	Gondol'	Peter	Určenie parametrov asynchrónneho motora pomocou genetického algoritmu	Ferková Želmíra
12	Grundza	Viktor	Systémy CMS na tvorbu web portálov	Košč Peter
13	Halecký	Marek	Fuzzy regulátor referenčným modelom	Fedor Pavol
14	Hrabčák	Štefan	Spätný vplyv úsporných žiaroviek na napájaciu sieť	Kaňuch Ján
15	Koreň	Igor	Klient-server aplikácia na webe	Košč Peter
16	Lukács	Štefan	Viackriteriálne rozhodovanie v multiagentovom systéme riadenia rezných plánov.	Girman Michal
17	Marek	Lukáš	Projektové riadenie vo vybranej organizácii	Kmec Peter
18	Milý	Radovan	Nástroje na elektronické testovanie	Košč Peter
19	Novák	Lukáš	Multimediálna podpora výučby	Košč Peter
20	Odziomková	Veronika	Využitie štatistických metód na zlepšovanie elektrotechnickej výroby	Bober Peter
21	Pitoňák	Lukáš	Analýza požiadaviek a návrh koncepcie štandardnej robotickej stanice	Bober Peter
22	Reľovský	Dušan	Klient-server aplikácia pre podporu vyučovacieho procesu a online testovanie	Kaňuch Ján
23	Svat	Stanislav	Dynamický model univerzálneho motora napájaného cez IGBT	Záskalický Pavel
24	Škodi	Peter	Dynamický model univerzálneho motora napájaného cez triak	Záskalický Pavel
25	Štecová	Jana	Analýza výroby rozvádzačov a návrh na zlepšenie	Bober Peter
26	Vojník	Radovan	Dynamický model dvojfázového asynchrónneho motora	Záskalický Pavel
27	Žulka	Róbert	Motory s permanentnými magnetmi s elektronickou komutáciou	Kostelný Michal

## Diplomové práce - 2011/2012

Študijný program: Automatizácia mechatronických systémov

P.č.	Priezvisko	Meno	Názov práce	Vedúci práce
1	Bačík	Ján	Model helikoptéry na báze experimentálnych údajov	Fedor Pavol
2	Čika	Jiří	Meniče pre fotovoltaické články	Dudrik Jaroslav
3	Dronzek	Ladislav	Model vodnej elektrárne a jeho vizualizácia v systéme CW 5 prostredníctvom technológie	Perduková Daniela
4	Dunaj	Štefan	Fuzzy linearizácia nelineárneho dynamického systému	Perduková Daniela
5	Ďurovský	František	Riadenie priemyselného robota	Čekan Ľubomír
6	Gašparik	Matúš	Samonastaviteľné regulátory mechatronických systémov	Fedák Viliam
7	Hric	Viktor	Priemyselná komunikácia Matlab a OPC.	Perduková Daniela
8	Hulin	Stanislav	Vizualizácia technologického procesu prostredníctvom DDE rozhrania.	Perduková Daniela
9	Juhas	Marek	DTC riadenie SMPM	Žilková Jaroslava
10	Juščák	Vladimír	Návrh koncepcie mestského elektromobilu	Ďurovský František
11	Kocan	Matej	Knižnica virtuálnych dynamických modelov striedavých elektrických strojov	Fedák Viliam
12	Korbel	Jakub	Fuzzy riadenie sústavy s dopravným oneskorením	Fedor Pavol
13	Kováč	Pavol	Neurónový model vstupnej časti technologickej linky s vežovým zásobníkom.	Timko Jaroslav
14	Kovalčík	Patrik	Návrh koncepcie malého súťažného elektromobilu	Ďurovský František
15	Krážel	Jaroslav	Programovanie priemyselného robota	Žilková Jaroslava
16	Lengyel	Peter	Fuzzy model pohonu s asynchrónnym motorom	Fedor Pavol
17	Magura	Daniel	Riadenie fyzikálneho modelu kontinuálnej linky	Hric Matúš
18	Michalčín	Martin	Vektorové riadenie SMPM	Žilková Jaroslava
19	Nižník	Michal	Neurónový model výstupnej časti technologickej linky.	Timko Jaroslav
20	Pajkoš	Michal	Merací stand pre testovanie presných aktuátorov	Ďurovský František
21	Pažin	Ján	Orcad PSpice - model výkonovej diódy	Lacko Milan
22	Sciranka	Viktor	Model dynamickej sústavy na báze PLC	Fedor Pavol
23	Sivý	Radovan	Ovládanie servopohonov robota BIOLOID	Fedák Viliam
24	Spielmann	Dušan	Riadenie zvracích robotov	Žilková Jaroslava
25	Šlapák	Viktor	Riadenie synchronného motora s permanentnými magnetmi pomocou DSP	Ďurovský František
26	Timuľak	Tomáš	Polohová regulácia servopohonu	Ďurovský František
27	Tomaškovič	Ladislav	Riadenie lakovacích robotov	Žilková Jaroslava

28	Zoller	Dávid	Návrh standu pre meranie výkonu spaľovacieho motora	Kaňuch Ján
----	--------	-------	--------------------------------------------------------	------------