

# Diplomové práce - 2014/2015

## Študijný program : Elektrotechnické inžinierstvo

P.č.	Priezvisko	Meno	Názov práce	Vedúci práce
1	Barna	Tomáš	Riadenie fyzikálneho modelu výrobnéj linky	doc. Ing. František Ďurovský, PhD.
2	Berko	Filip	Význam S/P faktora svetelných zdrojov pri mezopickom videní	Beňa Ľubomír - KEE
3	Cesnak	Matej	Komunikačné rozhranie EtherCat pre elektrické pohony	Ing. Peter Bober, PhD.
4	Dolinský	Roman	Menič s jednotkovým účinníkom pre PMSM motor	Ing. Marek Pástor, PhD.
5	Figa ext.	Ján	Návrh asynchrónneho motora	doc. Ing. Želmíra Ferková, CSc.
6	Gelvanič	Zoltán	Návrh robotického systému pre šplhanie na komíne	doc. Ing. Viliam Fedák, PhD.
7	Gondek	Tomáš	EMC meniča pre napájanie univerzálneho motora	Ing. Ján Kaňuch, PhD.
8	Haraus	Dávid	Konštrukcia malého elektromobilu	Ing. Milan Lacko, PhD.
9	Harčarufka	Ján	CAD komplexného riešenia návrhových úloh z oblasti riadenia systémov v stavovom priestore	doc. Ing. Viliam Fedák, PhD.
10	Chamrada	Ľudovít	Magnetické kvapaliny v elektrotechnike	Ing. Ján Kaňuch, PhD.
11	Koč	Lukáš	Riadenie polohy nelineárneho systému pomocou PA	prof. Ing. Pavol Fedor, PhD.
12	Kováč	Jakub	Fuzzy riadenie ASR vozidla	doc. Ing. Jaroslava Žilková, PhD.
13	Kulik	Lukáš	Diagnostika elektrických signálov na spaľovacom motore	doc. Ing. František Ďurovský, PhD.
14	Kundrát	Dalibor	Riadenie dynamometra	Ing. Karol Kyslan, PhD.
15	Kurczy	Ladislav	Krokový motor s aktívnym dvojitým diskovým rotorom	Ing. Ján Kaňuch, PhD.
16	Lazorík	Martin	Konštrukcia malého elektromobilu	Ing. Milan Lacko, PhD.
17	Lechvár	Ján	Malý mobilný robot riadený mikrokontrolérom	Ing. Milan Lacko, PhD.
18	Lefo	Jozef	Optimalizácia tvaru impulzov pre BLDC motor	Ing. Peter Bober, PhD.
19	Lucíková	Zuzana	Návrh Kalmanovho filtra pri riadení PMDC motora	Ing. Karol Kyslan, PhD.
20	Marhevský	Michal	Návrh synchronného stroja s PM	doc. Ing. Želmíra Ferková, CSc.
21	Mikulszky ext.	Ladislav	Riadenie BLDC motorov	Cabúk Pavol KTE
22	Mill'o	Karol	Riadenie inteligentného domu pomocou systému Metasys	Ing. Karol Kyslan, PhD.
23	Mrúz	Michal	Projektovanie manuálnych montážnych operácií	doc. Ing. Michal Girman, PhD.
24	Novotný ext.	Michal	Riadenie servopohonu technologickej hlavy	doc. Ing. František Ďurovský, PhD.
25	Opremcák	Ivo	VisionLab systém strojového videnia v prostredí Control Web	prof. Ing. Daniela Perduková, PhD.
26	Oros	Marek	Diskrétny model jednosmerného pohonu na báze PA	prof. Ing. Pavol Fedor, PhD.
27	Pavelko	Lukáš	Elektronická časomiera pre požiarny šport	Ing. Milan Lacko, PhD.
28	Revák	Ondrej	Vysokofrekvenčný DC-DC menič so sekundárnym riadeným mostíkovým usmerňovačom	prof. Ing. Jaroslav Dudrik, PhD.
29	Smoleň	Pavol	Riadenie servopohonov brúsky	Ing. Karol Kyslan, PhD.

30	Sopko ext.	Vladimír	Optimalizácia spotreby elektrickej energie	Ing. Peter Bober, PhD.
31	Suchý	Ľuboš	Emulátor záťažného momentu	doc. Ing. František Ďurovský, PhD.
32	Sýkora ext.	Ivan	Programovateľná mikrováha s dotykovým riadením	Kardoš Slavomír - KTE
33	Šándor	Ján	Mobilný robot s navigáciou v neznámom priestore	Ing. Ján Kaňuch, PhD.
34	Tokár	Július	Harmonická analýza trojfázového striedača so ŠIM riadením výstupného napätia	prof. Ing. Pavel Záskalický, PhD.
35	Üveges	Róbert	Hardware-in-loop simulácia pohonov priemyselného robota so šiestimi stupňami voľnosti	doc. Ing. Viliam Fedák, PhD.
36	Varga	Marián	Diskrétny model pohonu s AM na báze PA	prof. Ing. Pavol Fedor, PhD.