

Harmonogram egzaminów dyplomowych dla studentów AT na kierunku „Automatyka i Robotyka” w dniu 2 lutego 2026 roku w sali D106:

Godzina	Student	Temat pracy	Promotor	Recenzent	Przewodniczący
8 ⁰⁰	Mazur Patryk	Pisanie/rysowanie z wykorzystaniem robota	prof. dr hab. inż. W. Byrski	dr inż. M. Rosół	prof. dr hab. inż. K. Oprędkiewicz
8 ³⁰	Grzebień Jakub	Sterowanie robotem sześciopięciowym z wykorzystaniem mikrokontrolera i panelu dotykowego	prof. dr hab. inż. W. Byrski	dr inż. M. Rosół	prof. dr hab. inż. K. Oprędkiewicz
9 ⁰⁰	Holik Dawid	Interaktywna rozgrywka w kółko i krzyżyk z wykorzystaniem robota	prof. dr hab. inż. W. Byrski	prof. dr hab. inż. J. Duda (zastępstwo dr inż. M. Rosół)	prof. dr hab. inż. K. Oprędkiewicz
9 ³⁰	Pastuszka Krzysztof	System sterowania PLC linią sortowania drewna	prof. dr hab. inż. K. Oprędkiewicz	prof. dr hab. inż. W. Byrski	dr inż. M. Rosół
10 ⁰⁰	Łabuz Filip	System pomiaru wielkości obiektów z wykorzystaniem środowiska OpenCV	prof. dr hab. inż. K. Oprędkiewicz	dr inż. W. Iwaniec (zastępstwo dr inż. M. Skobel)	dr inż. M. Rosół
10 ³⁰	Kukułka Daniel	Cyfrowy system sterowania z aplikacją SCADA dla kartoniarki	prof. dr hab. inż. K. Oprędkiewicz	dr inż. W. Iwaniec (zastępstwo dr inż. M. Skobel)	dr inż. M. Rosół
11 ⁰⁰	Gawron Jakub	System wbudowany dla robota typu SCARA	dr inż. M. Rosół	prof. dr hab. inż. K. Oprędkiewicz	dr inż. E. Gawin
11 ³⁰	Kolasiński Andrzej	Sterownik wbudowany dla wielopięciowego wzmacniacza audio	dr inż. M. Rosół	prof. dr hab. inż. K. Oprędkiewicz	dr inż. E. Gawin
12 ⁰⁰	Karasiński Mikołaj	System wbudowany do monitoringu i predykcji warunków pogodowych z analizą jakości powietrza	dr inż. M. Rosół	dr inż. W. Iwaniec (zastępstwo dr inż. E. Gawin)	prof. dr hab. inż. K. Oprędkiewicz
13 ³⁰	Żurawska Anna	Ochrona strumienia danych z kamery klasy VIVOTEK w sieciach TCP/IP	dr inż. W. Iwaniec	dr inż. M. Rosół (zastępstwo dr inż. D. Król)	prof. dr hab. inż. J. Furgał