

Názov práce	Vedúci	Prihlásený
Analýza aplikačných možností optoelektronických prvkov pre priemyselné použitie v meracom zariadení	Zajačko Ivan, Ing. PhD.	Lukáš Greštiak
Analýza problémov pri nábehu automatickej výrobnéj linky do sériovej výroby	Uríček Juraj, doc. Ing. PhD.	Alexandra Majchráková
Inovácia frézovanej súčiastky pomocou systému dielenského programovania vo firme Jozef Matejka Kovoobrábanie	Čuboňová Nadežda, prof. Ing. PhD.	František Cedzo
Inovácia technickej prípravy výroby súčiastky MP4301580 vo firme Elmax Žilina, a.s.	Čuboňová Nadežda, prof. Ing. PhD.	Richard Andreanský
Integrácia optoelektronického meracieho zariadenia do technologického procesu výrobnéj linky	Kuric Ivan, prof. Ing. Dr.	Dávid Koleják
Koncepčný návrh automatického parkovacieho zariadenia pre bicykle	Stanček Ján, Ing. PhD.	Martin Hetflajš
Koncepčný návrh chápadla gumeného Apexového profilu	Blaho Otto, Ing.	Matúš Hucík
Koncepčný návrh výdajného mechanizmu pre automat na lieky	Stanček Ján, Ing. PhD.	Adrián Hajdučík
Koncepčný návrh zásobovacieho mechanizmu pre automat na lieky	Stanček Ján, Ing. PhD.	Juraj Graňák
Možnosti bezkontaktného predohrievania drôtu v technologickom procese výrobnéj linky	Zajačko Ivan, Ing. PhD.	Jozef Sochuliak
Návrh automatizovaného medzioperačného zásobníka výliskov	Markovič Ivan, Ing.	Pavol Furiel
Návrh elektro-mechanického princípu pre prísuv agregátu vstrekovacej jednotky vstrekovacieho lisu	Šofranko Marián, Ing.	Vladislav Koval'
Návrh HMI rozhrania pre delta robot Caertec	Uríček Juraj, doc. Ing. PhD.	Peter Benčo
Návrh jednúčelového manipulátora pre odoberanie polykarbonátových tabúl variabilného formátu z dopravníka a ich paletizáciu	Bulej Vladimír, Ing. PhD.	Tomáš Ďurčo
Návrh otvorenej cievky pre indukčný predohrev drôtu vo výrobnéj linke	Kuric Ivan, prof. Ing. Dr.	Jaromír Klarák
Návrh riadiaceho systému pre kolesového mobilného robota	Uríček Juraj, doc. Ing. PhD.	Martin Varga
Návrh univerzálnej automatizovanej nitovacej stanice	Bulej Vladimír, Ing. PhD.	Michal Záchemský
Odhlovanie výkovku po trieskovom obrábaní pomocou priemyselného robota	Varečka Juraj, Ing.	Lukáš Červík
Overenie postprocesora pre riadiaci systém Heidenhain TNC 426 pri výrobe frézovaných súčiastok	Čuboňová Nadežda, prof. Ing. PhD.	Barbora Šamajová
Ovládanie humanoidného robota Robonova-I pomocou snímača Kinect	Uríček Juraj, doc. Ing. PhD.	Michal Tarajčák
Robotizované pracovisko automatizovanej manipulácie s domcami s aplikáciou „Bin Picking-u“	Bulej Vladimír, Ing. PhD.	Ladislav Harmata
Simulácia mechanických a mechatronických sústav v Matlab/Simulink	Bulej Vladimír, Ing. PhD.	Ivan Štefánek
Tréningové zariadenie pre systém Renishaw XL-80	Cíсар Miroslav, Ing. PhD.	Richard Baniak

Tvorba postprocesora pre systém EAGLE a stroj EMCO CM 105	Cíсар Miroslav, Ing. PhD.	Marek Turčiak
Určenie vplyvu výpočtového výkonu RS CNC stroja na skutočnú rýchlosť posuvu	Cíсар Miroslav, Ing. PhD.	Patrik Prílesan
Verifikácia návrhu 3-prstového robotického chápadla s využitím CAx systémov	Kumičáková Darina, doc. Ing. PhD.	Lukáš Mintál
Vytvorenie rozhrania medzi CAM a robotickým manipulátorom pre aplikáciu ohraňovania	Cíсар Miroslav, Ing. PhD.	Martin Gaži
Externé štúdium - záverečné práce		