

## Lista prac dyplomowych aktualnie realizowanych pod kierunkiem prof. dr hab. Cezarego Zielińskiego

1. **Ewa Lachowicz** (praca inżynierska): *Chwywanie obiektów o różnych kształtach za pomocą chwytaka trójpalczastego.*
2. **Szymon Piątek** (praca magisterska): *Planowanie działań robota z wykorzystaniem metod sztucznej inteligencji.*
3. **Dawid Kaczmarek** (praca inżynierska): *Zastosowanie stereowizji do lokalizacji obiektów przeznaczonych do chwytania przez robota.*
4. **Paweł Piekaruś** (praca inżynierska): *Wykorzystanie czujnika Kinect do wyznaczenia miejsca chwytu na obiekcie przeznaczonym do uchwycenia przez robota.*
5. **Artur Śleszyński** (praca magisterska): *Wykorzystanie oprogramowania OROCOS do stworzenia układu sterowania robota IRp-6.*