

TEMATYKA PRAC DYPLOMOWYCH INŻYNIERSKICH STUDIA STACJONARNE PIERWSZEGO STOPNIA ROK AKADEMICKI 2009/2010

Katedra Geodezji Satelitarnej i Nawigacji

(nazwa Jednostki Organizacyjnej)

Geodezja i Geoinformatyka (STPS)

(Specjalność)

PROMOTOR	TEMATYKA PRAC DYPLOMOWYCH INŻYNIERSKICH
Prof. dr hab. inż. Stanisław Oszczak	1. System ASG-EUPOS w praktyce inżynierskiej. 2. Wykorzystanie europejskiego systemu EGNOS w geodezji

PROMOTOR	TEMATYKA PRAC DYPLOMOWYCH INŻYNIERSKICH
Dr inż. Mieczysław Bakula	1. Wykorzystanie danych VRS przy opracowaniu obserwacji GPS. 2. Analiza dokładności statycznego pozycjonowania serwisu KODGIS.

PROMOTOR	TEMATYKA PRAC DYPLOMOWYCH INŻYNIERSKICH
Dr inż. Radosław Baryła	3. Badanie stabilności punktów osnowy wysokościowej stabilizowanej znakami ściennymi. 4. Możliwości zastosowania satelitarnych technik pomiarowych w badaniu deformacji na terenach przyległych do kopalni odkrywkowych.

PROMOTOR	TEMATYKA PRAC DYPLOMOWYCH INŻYNIERSKICH
Dr inż. Adam Ciećko	5. Zastosowanie systemu ASG-EUPOS w lotnictwie. 6. Wykorzystanie technik satelitarnych GNSS do kalibracji radaru rozpoznania artyleryjskiego "LIWIEC".

PROMOTOR	TEMATYKA PRAC DYPLOMOWYCH INŻYNIERSKICH
Dr inż. Wojciech Jarmołowski	7. Możliwości graficzne - wizualizacja geodanych w środowisku MATLAB. 8. Modelowanie danych przestrzennych w Mathcadzie - mocne i słabe strony programu.

PROMOTOR	TEMATYKA PRAC DYPLOMOWYCH INŻYNIERSKICH
Dr inż. Bartłomiej Oszczak	9. Analiza dokładności pomiarów RTK z wykorzystaniem systemów GSM/GPRS. 10. Zdalny monitoring pojazdów z wykorzystaniem systemów GPS i GPRS.

PROMOTOR	TEMATYKA PRAC DYPLOMOWYCH INŻYNIERSKICH
Dr inż. Dariusz Popielarczyk	11. Wpływ zasłon terenowych na dokładność pozycjonowania GPS w trakcie wykonywania sondażu hydroakustycznego Jeziora Kamienne. 12. Opracowanie Numerycznego Modelu Terenu fragmentu dna Jeziora Wadąg.

PROMOTOR	TEMATYKA PRAC DYPLOMOWYCH INŻYNIERSKICH
Dr inż. Arkadiusz Tyszko	13. Wykorzystanie serwisów ASG-EUPOS dla potrzeb aktualizacji map w systemach nawigacyjnych. 14. Opracowanie algorytmów dla potrzeb nawigacji precyzyjnej.