

**UNIVERSITETI I PRISHTINËS
"HASAN PRISHTINA"
FAKULTETI I INXHINIERISË MEKANIKE
PRISHTINË**

DEPARTAMENTI I MEKATRONIKËS

**PAJISJET DHE INSTRUMENTET NË LABORATORIN E
MEKATRONIKËS**

Prishtinë, 2021

PLC NI cRIO-9022 dhe NI cDAQ-9174

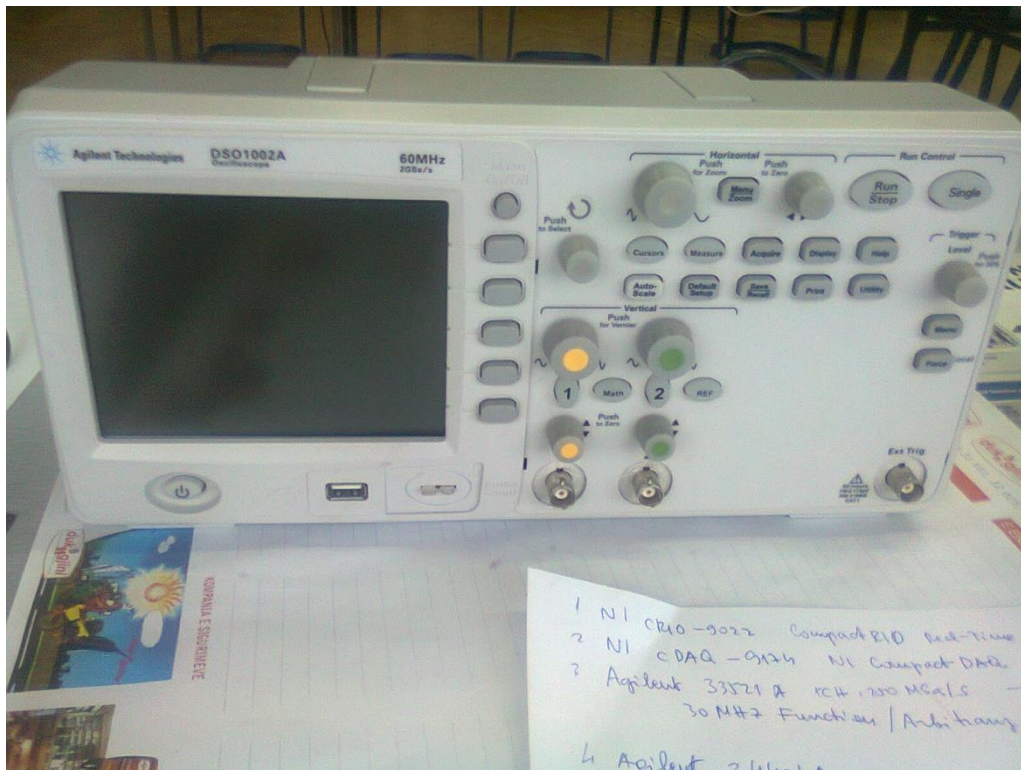


Prodhuesi: NI – National Instruments

Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Sensorët dhe aktuatorët në sistemet mekatronike	Bachelor	V
2	Procesimi digjital i sinjaleve	Bachelor	VI
3	Teknika e rregullimit e avansuar	Master	VIII

OSCILOSKOPI Agilent Technologies DSO1002A



Prodhuesi: **Agilent Technologies**

Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Sensorët dhe aktuatorët në sistemet mekatronike	Bachelor	V
2	Procesimi digjital i sinjaleve	Bachelor	VI
3	Teknika e rregullimit e avansuar	Master	VIII

OSCILOSKOPI Agilent Technologies DS01024A



Prodhuesi: **Agilent Technologies**

Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Sensorët dhe aktuatorët në sistemet mekatronike	Bachelor	V
2	Procesimi digjital i sinjaleve	Bachelor	VI
3	Teknika e rregullimit e avansuar	Master	VIII

Agilent 33521 A dhe Agilent 3630 A



Prodhuesi: **Agilent Technologies**

Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Sensorët dhe aktuatorët në sistemet mekatronike	Bachelor	V
2	Procesimi digjital i sinjaleve	Bachelor	VI
3	Teknika e rregullimit e avansuar	Master	VIII

Kontrolleri NI USB-6008



Prodhuesi: NI – National Instruments

Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Teoria dhe teknikat matëse	Bechelor	III
2	Ngasja elektrike ose hyrje në inxhinierinë softuerike	Bechelor	IV

Kontrolleri NI WLS-9163



Prodhuesi: NI – National Instruments

Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Teoria dhe teknikat matëse	Bechelor	III
2	Ngasja elektrike ose hyrje në inxhinierinë softuerike	Bechelor	IV

Lego NXT Robotët



Prodhuesi: **Lego**

Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
2	Rregullimi inxhinierik i pajisjeve dhe robotët industrialë	Bachelor	VI
2	Gazrat teknike	Master	III

ROBOTI CILINDRIK - ROBINKOS



Projekt i realizuar nga Prof. Dr. Arbnor Pajaziti me bashkëpunëtorë

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
2	Rregullimi inxhinierik i pajisjeve dhe robotët industrialë	Bachelor	VI
3	Projekti i Mekatronikës I	Bachelor	VI

ROBOTI ME VEMËZA - Robodet



Projekt i realizuar nga Prof. Dr. Shaban Buza me bashkëpunëtorë

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
2	Projekti i Mekatronikës I	Bachelor	VI

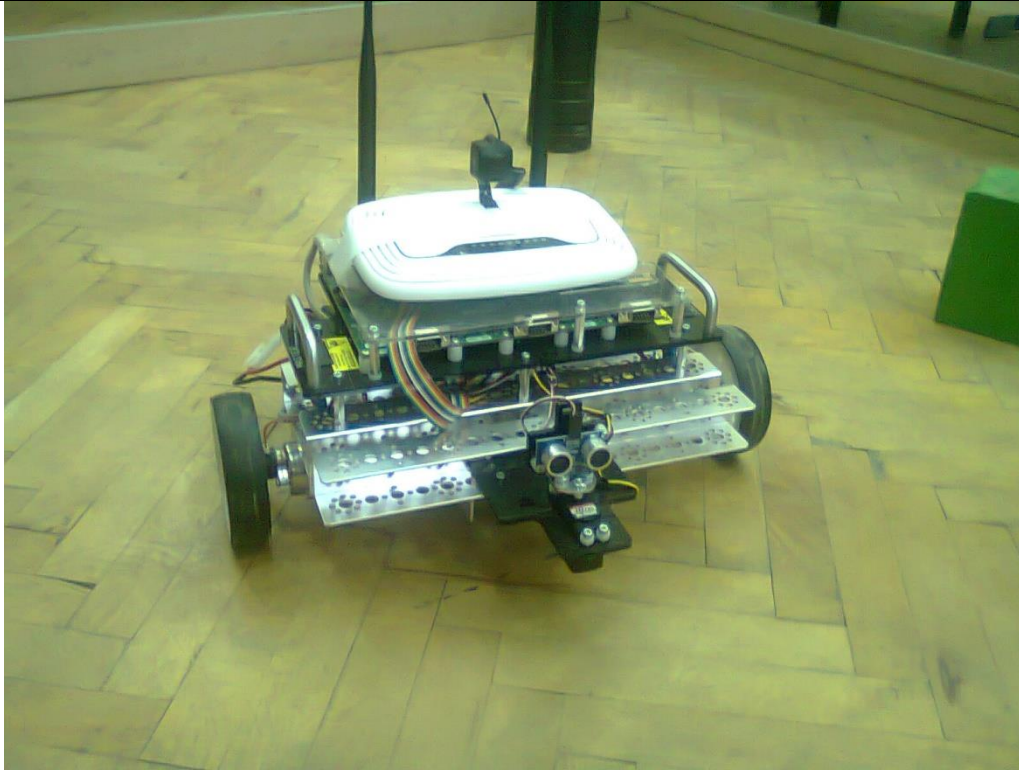
ROBOTI BIOLOD



Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
2	Rregullimi inxhinierik i pajisjeve dhe robotët industrialë	Bachelor	VI

PLATFORMA MOBILE ROBOTIKE RIO



Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
2	Rregullimi inxhinierik i pajisjeve dhe robotët industrialë	Bachelor	VI
3	Projekti i Mekatronikës I	Bachelor	VI
4	Robotika e avansuar	Master	VIII
5	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX

KRAHU ROBOTIK ME 5 sh.l.l.



Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
2	Rregullimi inxhinierik i pajisjeve dhe robotët industrialë	Bachelor	VI
3	Projekti i Mekatronikës I	Bachelor	VI
4	Robotika e avansuar	Master	VIII
5	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX

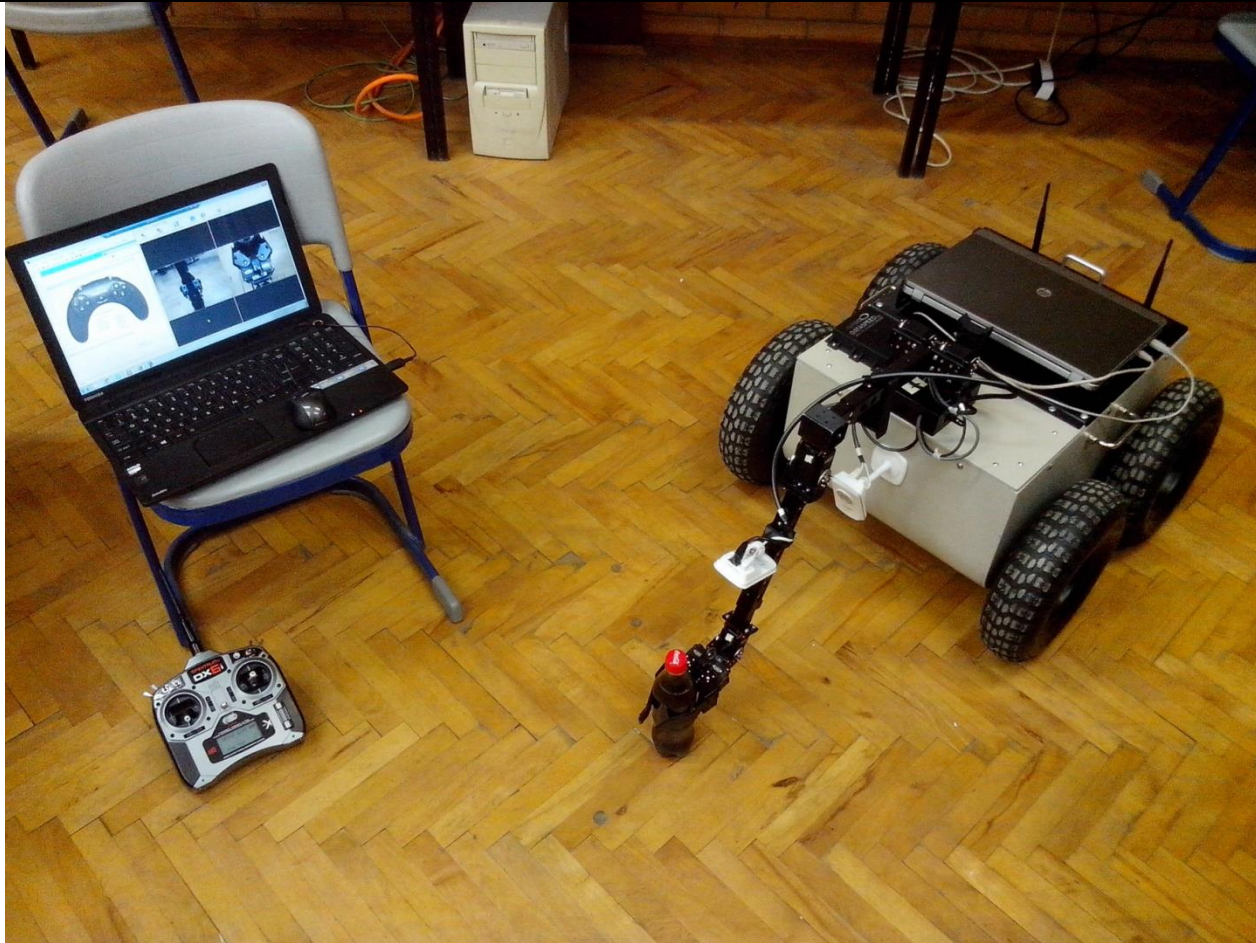
ROBOTI MOBIL TETRIX



Pajisje e financuar në kuadër të projektit Tempus DRIMS

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
2	Projekti i Mekatronikës I	Bachelor	VI
3	Robotika e avansuar	Master	VIII
4	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX

SISTEMI ROBOTIK EMBOT



Projekt i financuar nga MASHT

Koordinatori i projektit: Prof. Dr. Arbnor Pajaziti

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
2	Projekti i Mekatronikës I	Bachelor	VI
3	Robotika e avansuar	Master	VIII
4	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX
5	Sistemet e kohës reale dhe hardueri	Master	IX

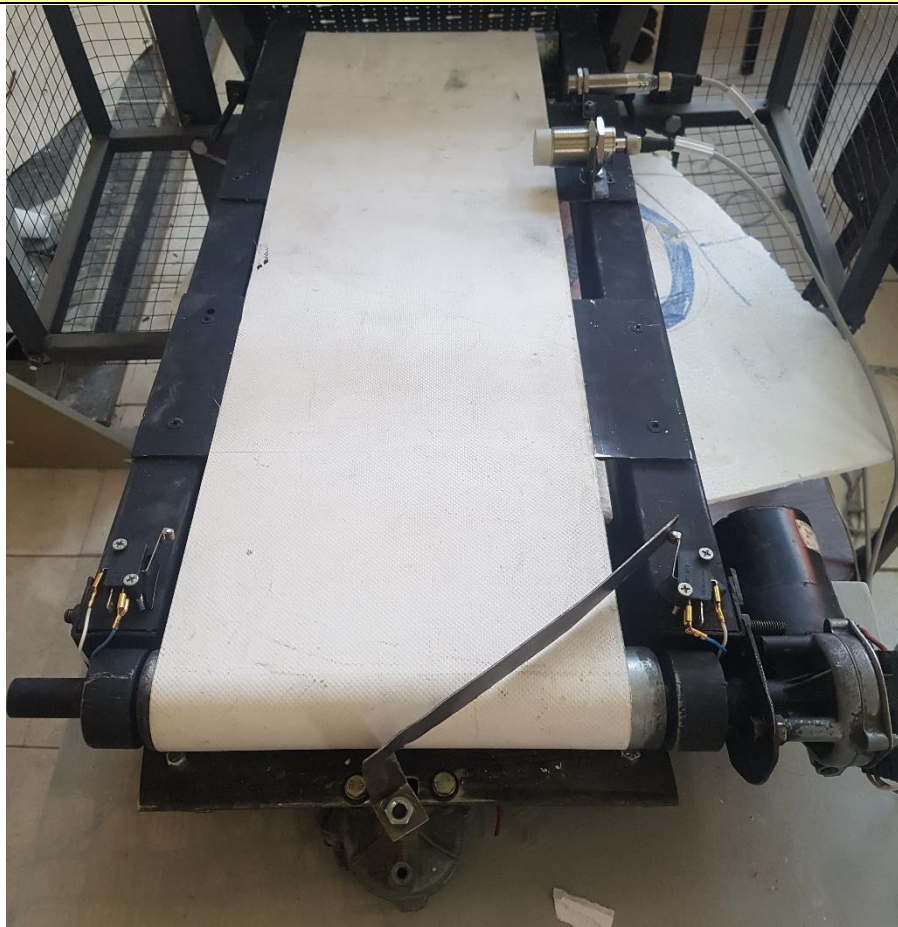
SISTEMI ROBOTIK – ROBOT SOCCER



Projekt i financuar nga Vienna University of Technology (Prof. Dr. Peter Kopacek)

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Projekti i Mekatronikës I	Bachelor	VI
2	Robotika e avansuar	Master	VIII
3	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX
4	Sistemet e kohës reale dhe hardueri	Master	IX

SHIRITI TRANSPORTUES



Shiriti transportues është projekt i punuar nga studentët Master të Mekatronikës dhe përdoret për transportimin e gjësendeve të ndryshme. Ka të vendosur 2 sensorë, njëri bën detektimin e metaleve dhe materialeve të ndryshme jo metalike, tjetri bën numërimin e gjësendeve, 2 DC motorë, njëri shërben për lëvizjen e shiritit, ndërsa tjetri shërben për krahun ndarës të materialeve, si dhe 2 ndërprerës kufitar.

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Projekti i Mekatronikës I	Bachelor	VI
2	Robotika e avansuar	Master	VIII
3	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX
4	Sistemet e kohës reale dhe hardueri	Master	IX

Gravuesi me laser

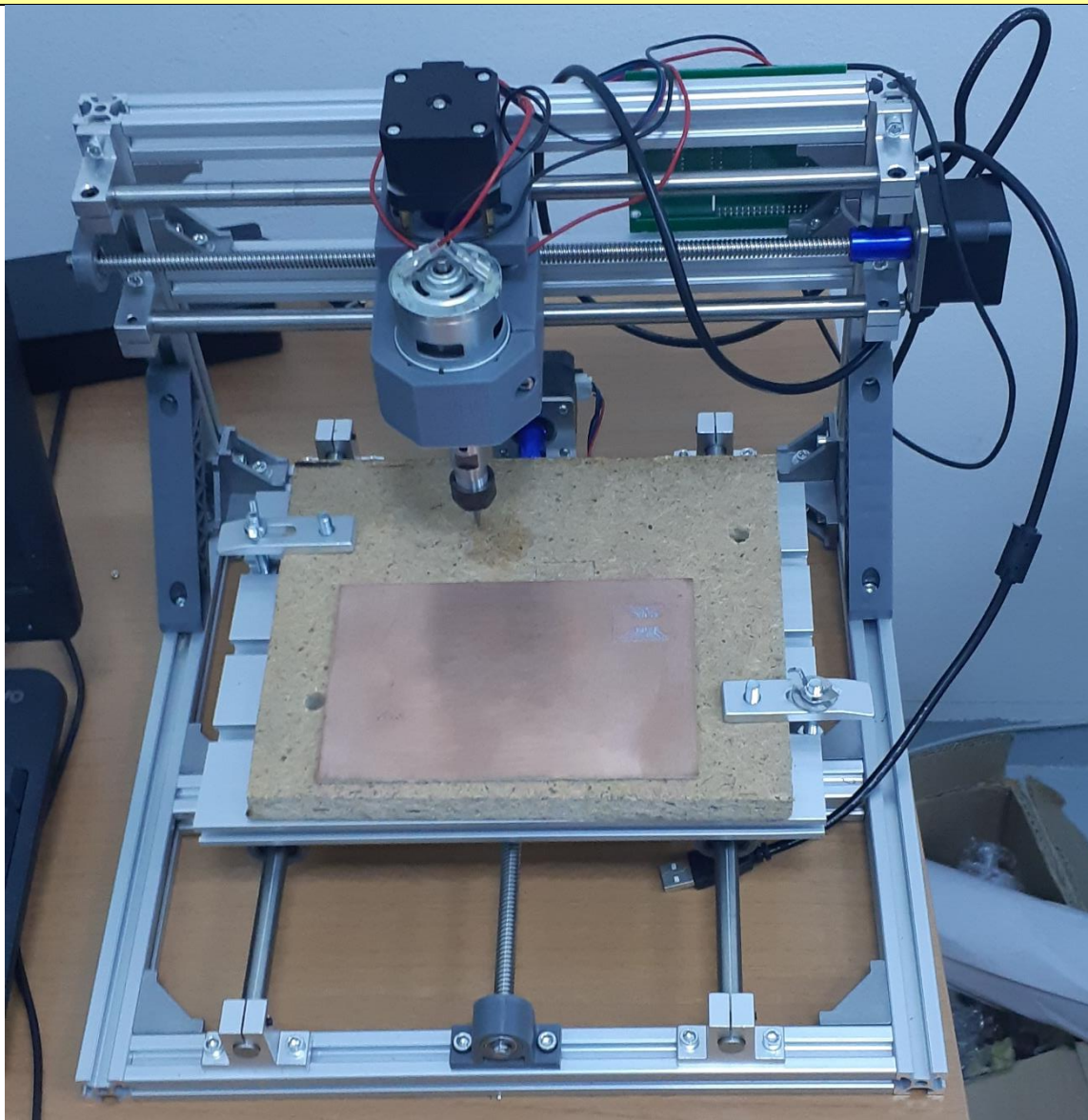


Punar nga Studentët: Fatjon Beqa, Orgest Musa, Astrit Zekaj & Dibran Hoxha

Mentorët: Prof. Dr. Shaban Buza & Prof.Ass. Dr.Xhevahir Bajrami

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Disenjimi i qarqeve	Bachelor	IV
2	Robotika e avansuar	Master	VIII
3	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX
4	Sistemet e kohës reale dhe hardueri	Master	IX

Gravuesi për PCB



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Dizajnimi i qarqeve	Bachelor	IV
2	Rregullimi Inxhinierik i Paisjeve dhe Robotët Industrial	Master	VIII
3	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX
4	Sistemet e kohës reale dhe hardueri	Master	IX

Salduesi



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Disenjimi i qarqeve	Bachelor	IV
2	Sensorët dhe aktuatorët	Bachelor	IV
3	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX

Salduesi me nxemës për shkrirje



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Disenjimi i qarqeve	Bachelor	IV
2	Robotika e avansuar	Master	VIII
3	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX

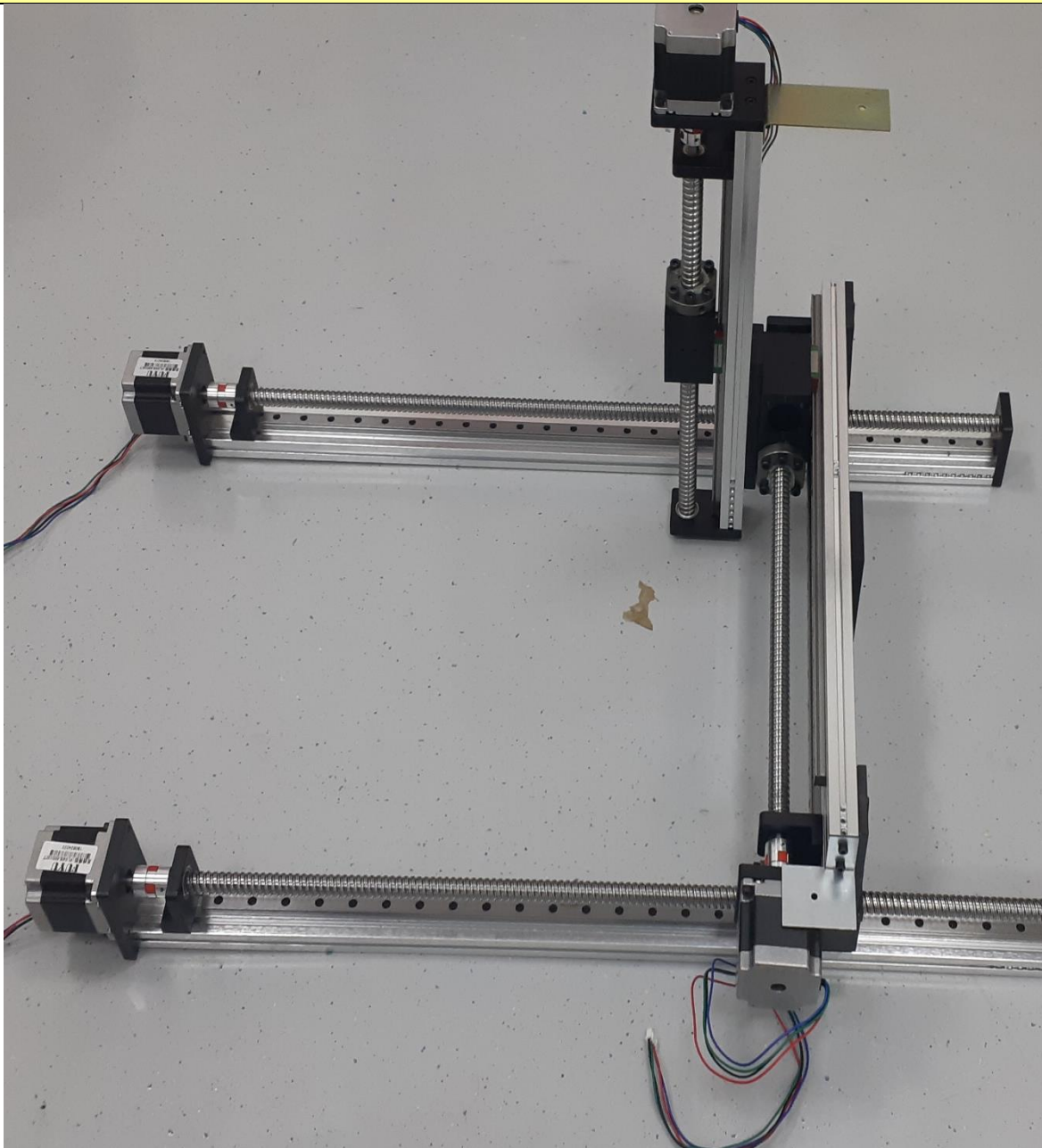
4

Sistemet e kohës reale dhe hardueri

Master

IX

Gravuesi për metale dhe plastikë



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Disenjimi i qarqeve	Bachelor	IV
2	Robotika e avansuar	Master	VIII

3

Projekti i Mekatronikës II

Master

IX

Roboti me dy këmbë



Mentorët: Prof. Dr. Arbnor Pajaziti , Prof.dr.Ahmet Shala & Prof.ass.dr.Xhevahir Bajrami
Punuar nga studentët: Astrit Zekaj, Lum Rexha & Dibran Hoxha

	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Robotika e avansuar	Master	VIII

2

Projekti i Mekatronikës II

Master

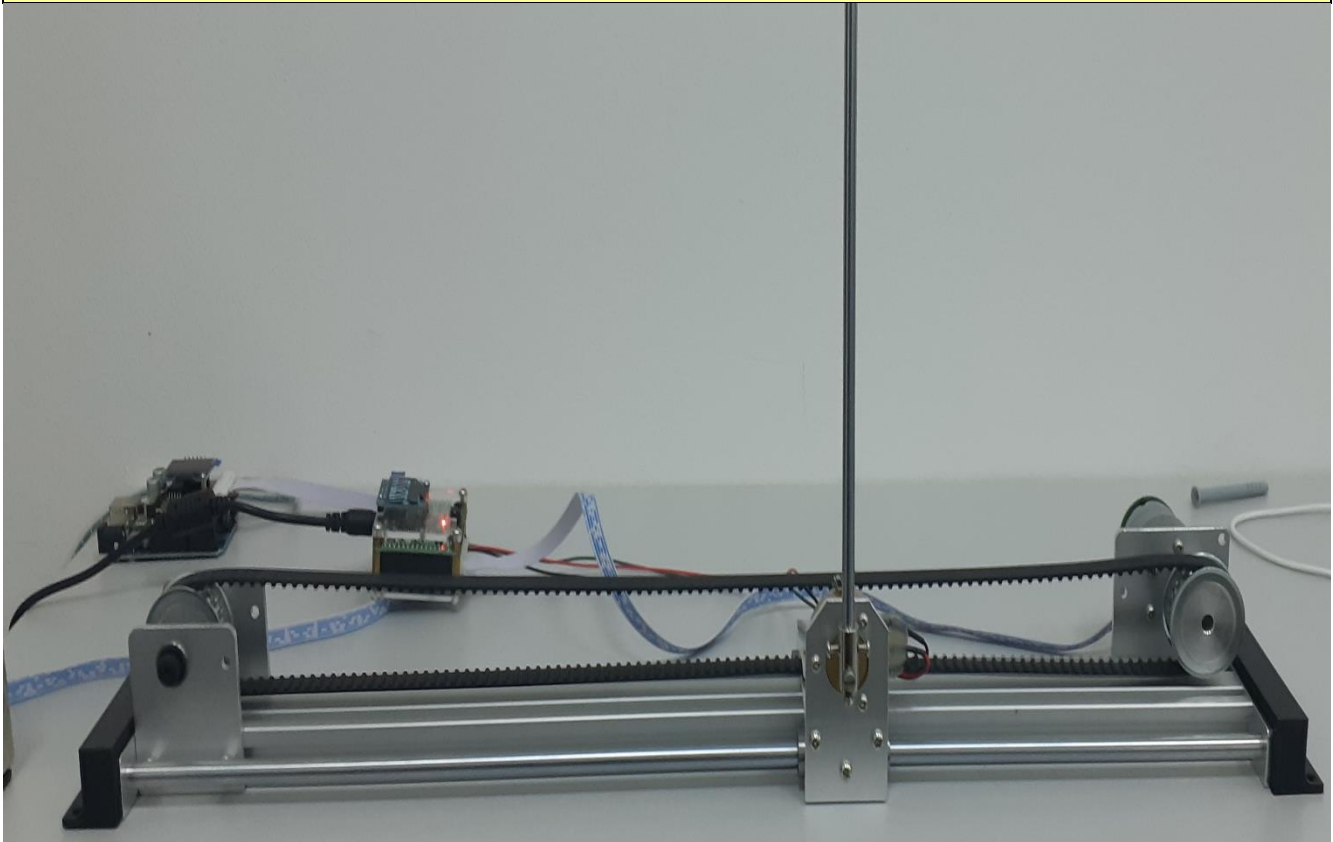
IX

Lavjerrësi rrotullues



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Dinamika me rregullim	Bachelor	IV
2	Teknikat e rregullimit	Bachelor	IV
3	Teknika e rregullimit e avansuar	Master	IX

Lavjerrësi linear



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Dinamika me rregullim	Bachelor	IV
2	Teknikat e rregullimit	Bachelor	IV
3	Teknika e rregullimit e avansuar	Master	IX

Krahu robotik SCARA dhe shiriti transportues



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Mekatronika në industrinë ushqimore	Master	IX
2	Robotika e avansuar	Master	VIII
3	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX
4	Mekatronika në paketim	Master	IX
5	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
6	Rregullimi inxhinierik i pajisjeve dhe robotët industrialë	Bachelor	VI

Stacioni Mekatronik MPS (MODULAR PRODUCTION SYSTEM) - FESTO



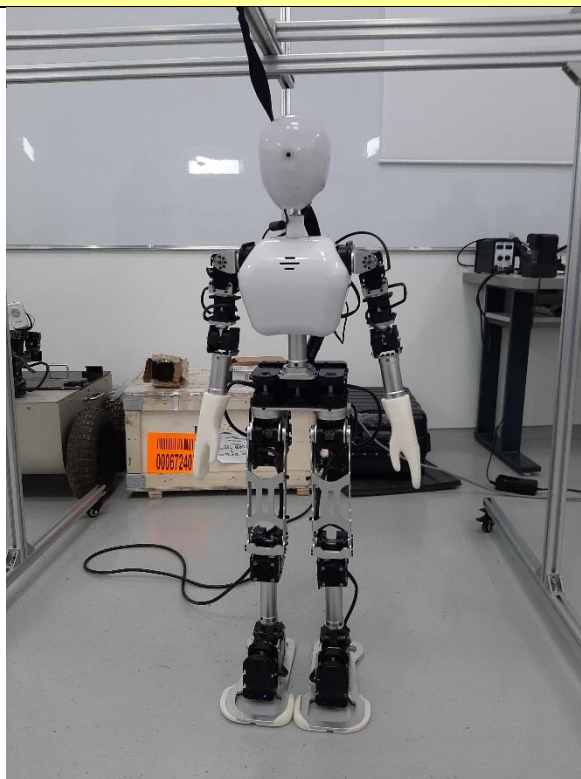
	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Dinamika me rregullim	Bachelor	IV
2	Teknikat e rregullimit	Bachelor	IV
3	Teknika e rregullimit e avansuar	Master	IX
4	Mekatronika në industrinë ushqimore	Master	IX
5	Robotika e avansuar	Master	VIII
6	Projekti i Mekatronikës II	Master	IX
7	Mekatronika në paketim	Master	IX
8	Bazat e Mekatronikës	Bachelor	V
9	Rregullimi inxhinierik i pajisjeve dhe robotët industriale	Bachelor	VI

Roboti Mobil Interbotix TurtleBot 2i



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Rregullimi Inxhinierik i Paisjeve dhe Robotet Industrial	Bachelor	VI
2	Bazat e Teknikes së Rregullimit	Bachelor	VI
3	Robotika e Avansuar	Master	VIII
4	Inteligjenca Artificiale në Mekatronikë	Master	VII
5	Dinamika e Sistemit me Rregullim	Bachelor	IV
6	Sensorët dhe aktuatorët në mekatronikë	Bachelor	IV
7	Teknika e rregullimit e avancuar	Master	VII
8	Sensorët Inteligjentë	Master	VII
9	Modelimi dhe simulimi i sistemeve mekatronike	Master	IX
10	Projekti i mekatronikës II	Master	IX

Roboti Humanoid UX-90



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Rregullimi Inxhinierik i Paisjeve dhe Robotet Industrial	Bachelor	VI
2	Bazat e Teknikes së Rregullimit	Bachelor	VI
3	Robotika e Avansuar	Master	VIII
4	Inteligjenca Artificiale në Mekatronikë	Master	VII
5	Dinamika e Sistemit me Rregullim	Bachelor	IV
6	Sensorët dhe aktuatorët në mekatronikë	Bachelor	IV
7	Teknika e rregullimit e avancuar	Master	VII
8	Sensorët Inteligjentë	Master	VII
9	Modelimi dhe simulimi i sistemeve mekatronike	Master	IX
10	Projekti i mekatronikës II	Master	IX

Roboti Mobil Unitree A1 Dog



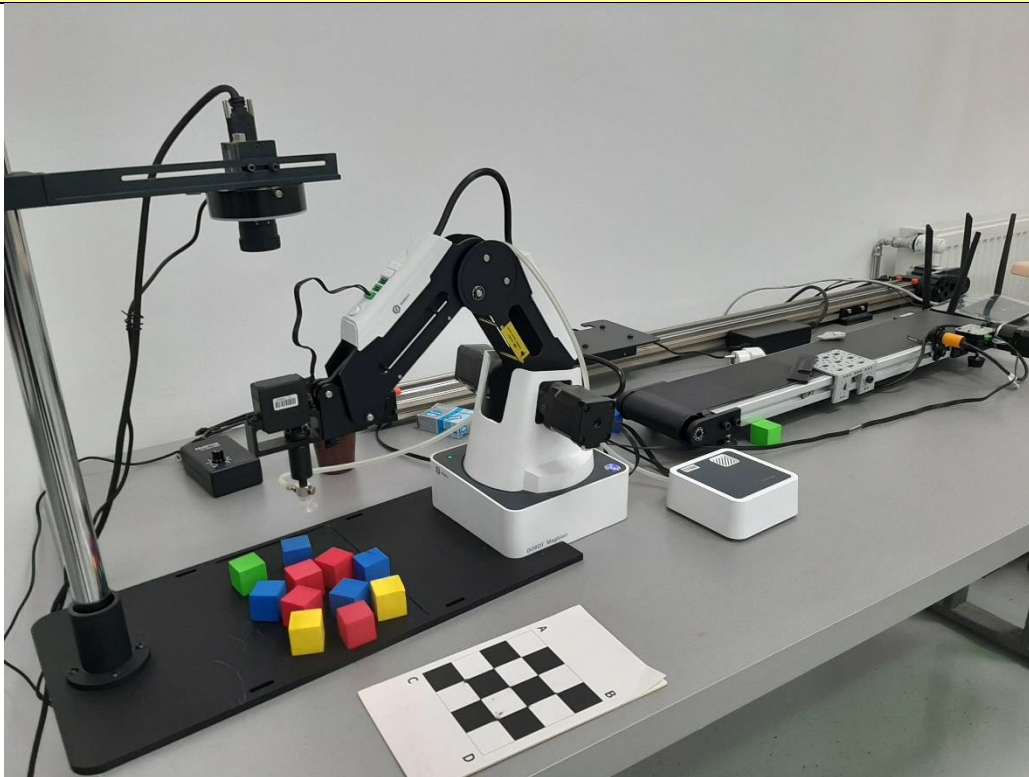
	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Rregullimi Inxhinierik i Paisjeve dhe Robotet Industrial	Bachelor	VI
2	Bazat e Teknikes së Rregullimit	Bachelor	VI
3	Robotika e Avansuar	Master	VIII
4	Inteligjenca Artificiale në Mekatronikë	Master	VII
5	Dinamika e Sistemit me Rregullim	Bachelor	IV
6	Sensorët dhe aktuatorët në mekatronikë	Bachelor	IV
7	Teknika e rregullimit e avancuar	Master	VII
8	Sensorët Inteligjentë	Master	VII
9	Modelimi dhe simulimi i sistemeve mekatronike	Master	IX
10	Projekti i mekatronikës II	Master	IX

Manipulatori Robotik për Saldim dhe Barjete të Peshave – Hwashi Robot



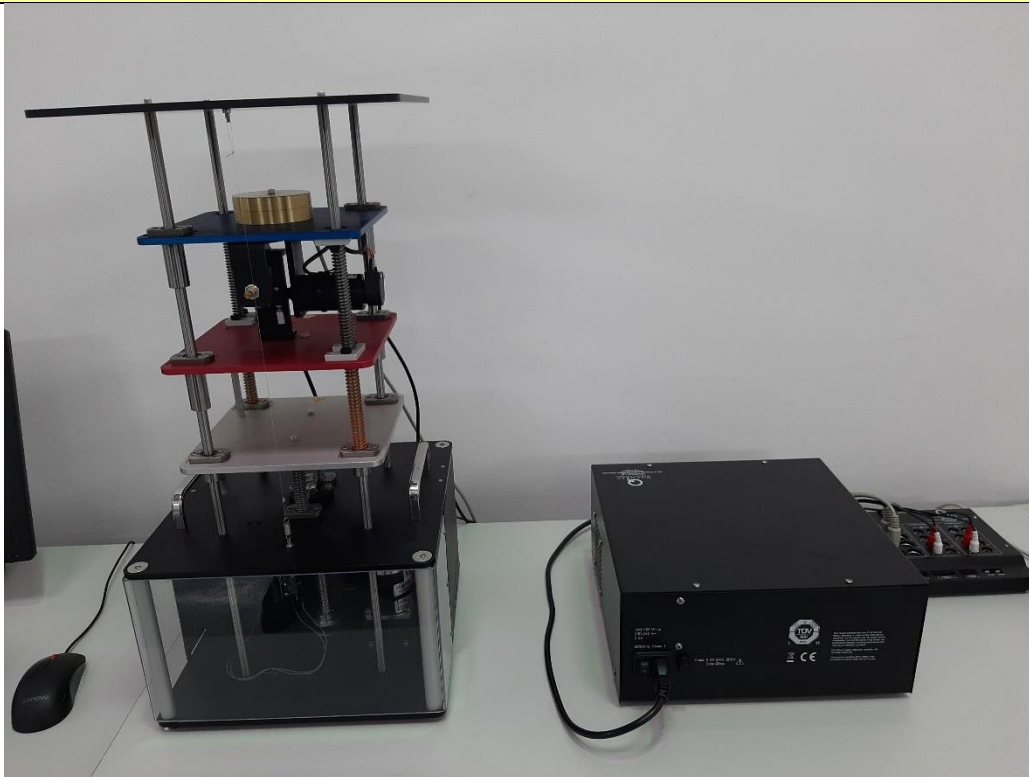
	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Rregullimi Inxhinierik i Paisjeve dhe Robotet Industrial	Bachelor	VI
2	Bazat e Teknikes së Rregullimit	Bachelor	VI
3	Inteligjenca Artificiale në Mekatronikë	Master	VII
4	Dinamika e Sistemit me Rregullim	Bachelor	IV
5	Teknika e rregullimit e avancuar	Master	VII
6	Modelimi dhe simulimi i sistemeve mekatronike	Master	IX
7	Projekti i mekatronikës II	Master	IX

Manipulatori robotik DobotMagic dhe shiriti transportes



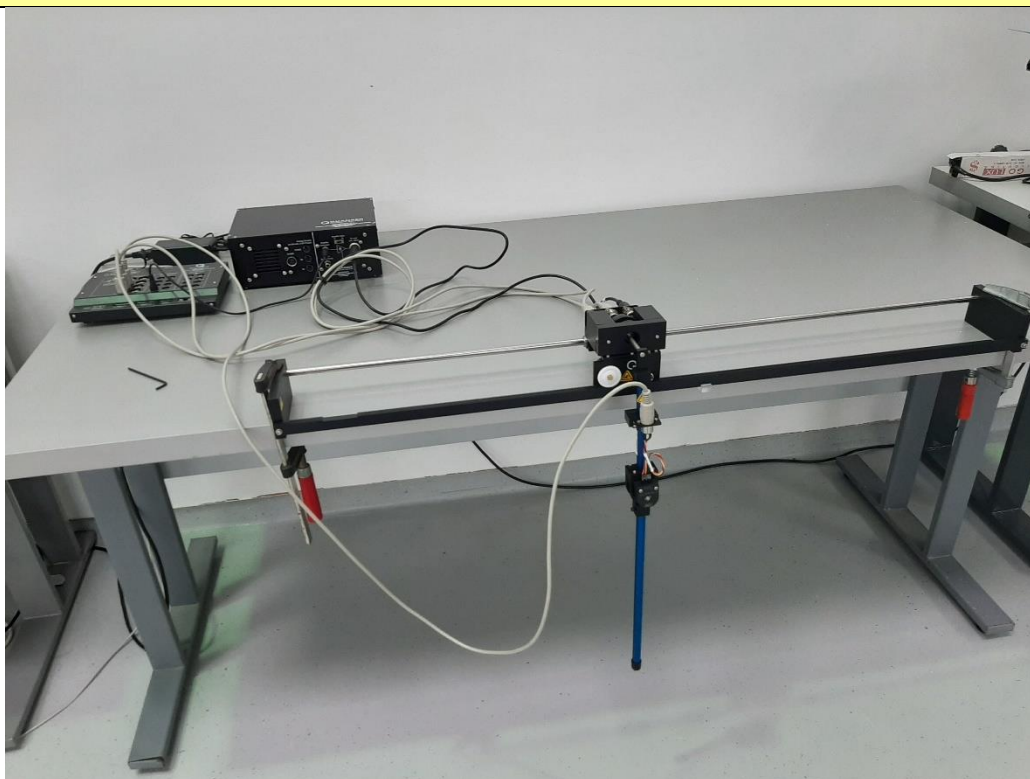
	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Rregullimi Inxhinierik i Paisjeve dhe Robotet Industrial	Bachelor	VI
2	Bazat e Teknikes së Rregullimit	Bachelor	VI
3	Robotika e Avansuar	Master	VIII
4	Inteligjenca Artificiale në Mekatronikë	Master	VII
5	Teknologjitë Mekatronike në Paketimin e Ushqimit	Master	IX
6	Sensorët dhe aktuatorët në mekatronikë	Bachelor	IV
7	Teknika e rregullimit e avancuar	Master	VII
8	Sensorët Inteligjentë	Master	VII
9	Mekatronika në Industrinë Ushqimore	Master	VII

Quanzer Active Suspension



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Teknikes së Rregullimit	Bachelor	VI
2	Inteligjenca Artificiale në Mekatronikë	Master	VII
3	Dinamika e Sistemit me Rregullim	Bachelor	IV
4	Sensorët dhe aktuatorët në mekatronikë	Bachelor	IV
5	Teknika e rregullimit e avancuar	Master	VII
6	Modelimi dhe simulimi i sistemeve mekatronike	Master	IX
7	Procesimi Digjital i Sinjaleve	Bachelor	V
8	Hyrje ne Softueret inxhinierik	Bachelor	IV

Quanser Double Inverted Pendulum



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Teknikes së Rregullimit	Bachelor	VI
2	Inteligjenca Artificiale në Mekatronikë	Master	VII
3	Dinamika e Sistemit me Rregullim	Bachelor	IV
4	Sensorët dhe aktuatorët në mekatronikë	Bachelor	IV
5	Teknika e rregullimit e avancuar	Master	VII
6	Modelimi dhe simulimi i sistemeve mekatronike	Master	IX
7	Procesimi Digjital i Sinjaleve	Bachelor	V
8	Hyrje ne Softueret inxhinierik	Bachelor	IV

Platforma e qerek quadcopter



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Bazat e Teknikes së Rregullimit	Bachelor	VI
2	Inteligjenca Artificiale në Mekatronikë	Master	VII
3	Dinamika e Sistemit me Rregullim	Bachelor	IV
4	Sensorët dhe aktuatorët në mekatronikë	Bachelor	IV
5	Teknika e rregullimit e avancuar	Master	VII
6	Modelimi dhe simulimi i sistemeve mekatronike	Master	IX
7	Procesimi Digjital i Sinjaleve	Bachelor	V
8	Hyrje ne Softueret inxhinierik	Bachelor	IV
9	Ngasjet Elektrike	Bachelor	IV

Dolang Sensor Trainer Kit



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Sensorët dhe aktuatorët në mekatronikë	Bachelor	IV
2	Sinjalet dhe Matjet	Master	VII
3	Procesimi Digjital i Sinjaleve	Bachelor	V
4	Hyrje ne Softueret inxhinierik	Bachelor	IV
5	Dizajnimi i Qarqeve	Bachelor	IV

Salduesi



	L ë n d a	Niveli i studimeve	Semestri
1	Dinamika me rregullim	Bachelor	IV
2	Teknikat e rregullimit	Bachelor	IV
3	Teknika e rregullimit e avansuar	Master	IX