



SPIS REFERATÓW

SESJA PLENARNA

Układy antycypacyjne jedno i dwuwymiarowe	
<i>prof. dr hab. inż. Tadeusz Kaczorek</i>	7
Cyfrowe algorytmy regulacji. Rozwój, zastosowania, perspektywy	
<i>doc. dr inż. Jerzy Pułaczewski</i>	21
Przyjazne roboty humanoidalne	
<i>prof. dr inż. Adam Morecki</i>	34
Wybrane zagadnienia badawcze w zakresie robotów mobilnych	
<i>prof. dr hab. inż. Adam Borkowski</i>	42

SESJA I Automatyzaacja, robotyzacja, monitorowanie

Dodatknie układy jedno i dwuwymiarowe ze sprzężeniem zwrotnym	
<i>prof. dr hab. inż. Tadeusz Kaczorek</i>	45
Pakiet programowy do celów identyfikacji modeli dynamicznych Signal Identification	
<i>prof. nzw. dr hab. inż. Krzysztof Janiszowski, mgr inż. Paweł Wnuk</i>	57
Zastosowanie systemu wspomagania projektowania algorytmów regulacji do testowania regulatorów nieliniowych	
<i>mgr inż. Piotr Marusak</i>	63
Perspektywy rozwoju wirtualnych przedsiębiorstw recyklingu	
<i>doc. dr inż. Ryszard Sawwa, prof. dr hab. inż. Zbigniew Banaszak</i>	71
Jak zbudować rozproszony system sterowania wytwarzaniem – od koncepcji do implementacji	
<i>prof. dr hab. inż. Jerzy Cyklis, dr inż. Jerzy Zając, mgr inż. Witold Cznych, mgr inż. Adam Słota, mgr inż. Jarosław Zych</i>	79
Regulacja rozmyta wydajnością pyłową młyna węgla	
<i>dr inż. Edward Zak mgr inż. Adam Kurnicki</i>	85
Zagadnienia wybrane bezpieczeństwa sieciowych instalacji automatyki	
<i>prof. dr inż. Tadeusz Missala</i>	94
Ochrona urządzeń przed przepięciami występującymi w systemach pomiaru i sterowania	
<i>prof. nzw. dr hab. inż. Andrzej Sowa</i>	102
Pozycjonowanie w układach pneumatycznych przy pomocy algorytmu predykcyjnego z nieliniowym modelem obiektu	
<i>prof. nzw. dr hab. inż. Krzysztof Janiszowski</i>	110
Trójwymiarowa wizualizacja procesów przemysłowych	
<i>prof. dr hab. inż. Ireneusz J. Józwiak, mgr inż. Łukasz Krzywiecki</i>	120
Systemy monitorowania i wspomagania ruchu podróźnych i towarów, przystosowane do potrzeb różnych użytkowników	
<i>dr inż. Artur Wieczyński, mgr inż. Andrzej Bienias, mgr inż. Rafał Karasiński, mgr inż. Andrzej Majewski, mgr inż. Jacek Mickiewicz</i>	127
Integracja operatywnego sterowania procesem wytwarzania z systemami zarządzania produkcją	
<i>mgr inż. Mateusz Pierzchała, dr inż. Wiesław Pierzchała</i>	136

Planowanie zadań produkcyjnych w oparciu o wirtualny proces wytwarzania <i>dr inż. Wiesław Pierzchała</i>	144
Planowanie przepływu produkcji mgr inż. Jarosław Stańczyk, prof. nzw. dr hab. inż. Jerzy Świątek, mgr inż. Sebastian Saniuk ..	152
Design for automatization assembly process <i>Ing. PhD. Jozef Jurko</i>	160
Interpolacja liniowa jako sposób poprawy dokładności zarysu poprzecznego przedmiotu w procesie toczenia nieokrągłego <i>dr inż. Stefan Krajewski</i>	163

SESJA II Oprogramowanie, wyposażenie i zastosowania robotów mobilnych

Agentowy model układu wspomaganie decyzji kierowcy prof. dr hab. inż. Adam Borkowski, mgr Jacek Guzek	171
Optimization Method for the Multi-route Searching Problem <i>prof. Yoshio Hamamatsu</i>	179
Wielosensoryczna budowa modelu otoczenia w sieci percepcyjnej <i>dr inż. Piotr Skrzypczyński</i>	184
SR-10 INSPECTOR. Nowa generacja robotów do zadań specjalnych mgr inż. Adam Andrzejuk, prof. dr hab. inż. Andrzej Maślowski, mgr inż. Piotr Szynkarczyk, mgr inż. Mariusz Kozak, mgr inż. Tomasz Krakówka	192
Projekt oraz realizacja konstrukcji interwencyjno-inspekcyjnego robota mobilnego SR-10 INSPECTOR <i>mgr inż. Wojciech Klimasara</i>	200
Sterownik ruchu robota mobilnego dla częściowo znanej przestrzeni roboczej – metoda identyfikacji przeszkód i określania położenia robota <i>dr hab. inż. Leszek Podsędkowski, prof. dr inż. Leszek Kwapisz,</i> <i>mgr inż. Marek Idzikowski, mgr Istvan Vizvary</i>	208
Sterownik ruchu robota mobilnego dla częściowo znanej przestrzeni roboczej – struktura i wyniki badań doświadczalnych generatora ścieżki <i>dr hab. inż. Leszek Podsędkowski, prof. dr inż. Leszek Kwapisz,</i> <i>mgr inż. Marek Idzikowski, mgr Istvan Vizvary</i>	214

SESJA III Metody projektowania i integracji systemów

Wybrane problemy tworzenia systemu z bazą wiedzy dla wspomaganie projektowania układów automatyki okrętowej <i>prof. dr hab. inż. Zbigniew Kowalski, dr inż. Ryszard Arendt,</i> <i>dr inż. Stefan Zieliński, mgr Maria Meler-Kapcia</i>	223
Sterowanie precyzyjne ruchem jednostki pływającej <i>prof. dr hab. inż. Józef Lisowski, mgr inż. Józef Matecki</i>	233
Ovation platformą kompleksowej automatyzacji energetyki <i>dr inż. Józef Szaban</i>	241
Wybrane zagadnienia impulsowego sterowania lotem małych obiektów <i>prof. nzw. dr hab. inż. Ryszard Vogt, mgr inż. Robert Głębocki</i>	249

Realizacja równoległych algorytmów przetwarzania obrazów w oparciu o wieloprocesorowy układ TMS320C80 <i>mgr inż. Mirosław Gajer</i>	257
Integration of CAPE Systems (Computer Aided Production Engineering) to CIM Structure Assoc. <i>Prof. Ing. PhD. Jozef Novak-Marcincin</i>	265
Ocena jakości projektowanego systemu magistralowego w oparciu o badania symulacyjne i eksperymentalne <i>mgr inż. Andrzej Drwal</i>	269
Małe systemy SCADA – problemy realizacji „optymalnej” aplikacji <i>dr inż. Małgorzata Kaliczyńska, inż. Marcin Zmarły</i>	277
Obiektowo zorientowane modelowanie sterowania dla zatoki montażowej w środowisku Rhapsody <i>mgr inż. Jacek Reiner, mgr inż. Mariusz Mrzygłód, prof. dr hab. inż. Jan Koch, dr inż. Zbigniew Smalec</i>	285
Wykorzystanie sieci neuronowych do modelowania silnie nieliniowych procesów <i>mgr inż. Maciej Ławryńczuk</i>	293
Cybernetyczny model czołgowego systemu kierowania ogniem <i>mgr inż. Waldemar Malesa, mgr inż. Arkadiusz Zgoła</i>	301

SESJA IV Urządzenia do automatyzacji i robotyzacji

Projektowanie i wyznaczenie podstawowych charakterystyk homopolarnego łożyska magnetycznego <i>prof. dr hab. inż. Zdzisław Gosiewski, dr inż. Krzysztof Falkowski</i>	309
Projektowanie układu sterowania łożyska magnetycznego <i>prof. dr hab. inż. Zdzisław Gosiewski, dr inż. Krzysztof Falkowski</i>	317
Eksperymentalna weryfikacja badań symulacyjnych sterowanego cyfrowo systemu aktywnego łożyska magnetycznego <i>dr inż. Dorota Kozanecka</i>	325
Zastosowanie metody Grafcop do programowania sterowników PLC <i>prof. nzw. dr hab. inż. Tadeusz Mikulczyński, dr inż. Rafał Więctawek</i>	333
Programowo-sprzętowy sterownik ruchu z układami firmy PMD <i>mgr inż. Tomasz Żabiński, dr inż. Ryszard Leniowski</i>	340
Projektowanie maszyn manipulacyjnych z elementów systemu profili aluminiowych <i>dr inż. Jan Barczyk, mgr inż. Lech Bożenko, mgr inż. Kazimierz Kunicki</i>	350
Rdzenie odlewnicze utwardzane w mikrofalach <i>dr inż. Mirosław Pigiel</i>	358
Europejskie modele oceny zgodności bezpieczeństwa wyrobów z dziedziny automatyki, robotyki i zintegrowanych systemów wytwarzania <i>mgr inż. Stefan Kosztowski</i>	364

SESJA V Przyrządy i układy pomiarowe

Komputerowy system sterowania pracą nawrotną wysokoredukcyjnej przekładni zębatej <i>prof. dr hab. inż. Jerzy Osiński, mgr inż. Piotr Miszczuk</i>	383
---	-----

Lepkosprężysty układ pomiarowy nacisku koła na nawierzchnię <i>prof. dr hab. inż. Jerzy Osipiński, mgr inż. Andrzej Zbrowski</i>	389
Możliwości wykorzystania systemu pomiarowego ROBOTEST do oceny i weryfikacji parametrów kinematycznych robotów <i>mgr inż. Wojciech Klimasara mgr inż. Zbigniew Pilat mgr inż. Tomasz Stasiak</i>	397
Teoretyczne podstawy globalnej oceny robota i innych urządzeń poddanych działaniu narażeń <i>dr inż. Andrzej Sawicki</i>	403
Badania środowiskowe przepływomierza ultradźwiękowego do kanałów otwartych <i>dr inż. Andrzej Sawicki, inż. Kamila Wojda</i>	409
System do pomiaru, przetwarzania i archiwizacji danych dotyczących ruchu okrętu <i>dr inż. Jerzy Garus, dr inż. Bogdan Żak</i>	415
System pomiarowy do badań energetycznych kuchni <i>prof. dr hab. inż. Jacek Błażewicz, dr inż. Rafał Klaus</i>	421
Wyglądanie sygnałów termoelektrycznych w obliczeniach wymiany ciepła – porównanie wybranych metod <i>dr inż. Janusz Zmywaczyk, dr inż. Piotr Koniorczyk</i>	427
Metody rekonstrukcji obrazów w pojemnościowej tomografii procesów spalania <i>dr hab. inż. Andrzej Płaskowski, dr Tadeusz Piotrowski, mgr inż. Michał Frączak</i>	435

SESJA VI Przemysłowe sieciowe systemy komunikacyjne

Optymalizacja struktury topologicznej sieciowego systemu komunikacyjnego <i>prof. dr hab. inż. Ireneusz J. Józwiak mgr inż. Łukasz Krzywiecki</i>	443
Sterownik PLC w środowisku wielosieciowym <i>mgr inż. Rafał Tutaj</i>	447

SESJA VII Ekonomiczne i społeczne aspekty automatyzacji i robotyzacji

Rzeczywistość cyberprzestrzeni – wizja społeczeństwa zrobotyzowanego i zautomatyzowanego <i>prof. dr hab. inż. Ireneusz J. Józwiak, mgr inż. Łukasz Krzywiecki</i>	455
Socio-technical aspects and business-economical aspects of the design for assembly process <i>Ing. PhD. Jozef Jurko</i>	461
Problem roku 2000 w systemach pomiarów i sterowania – przyczyny i skutki <i>dr inż. Małgorzata Kaliczyńska</i>	465