

SPIS REFERATÓW

SESJA PLENARNA

Some recent developments in positive and compartmental systems <i>prof. dr hab. inż. Tadeusz Kaczorek</i>	7
Ewolucyjna optymalizacja wielokryterialna w automatyce i diagnostyce <i>prof. dr hab. inż. Zdzisław Kowalczyk</i>	23
Wykorzystanie teorii gier do podejmowania decyzji manewrowej w nawigacji morskiej <i>prof. dr hab. inż. Józef Lisowski</i>	39
Discrete-continuous project scheduling state of the art <i>prof. dr hab. inż. Joanna Józefowska</i>	61

SESJA I AUTOMATYZACJA, ROBOTYZACJA, MONITOROWANIE

Komputerowy system sterowania elektrowni wodnej <i>dr inż. Jerzy Kapcia</i>	71
Nowoczesne stanowisko naukowo-badawcze wykorzystujące oprogramowanie czasu rzeczywistego <i>mgr inż. Konrad Gromaszek, mgr inż. Michał Wydra, dr inż. Edward Zak</i>	78
System wykrywania kolizji i wyboru danych w Symulatorze Małej Jednostki Pływającej <i>mgr inż. Tomasz Leszczyński</i>	87
Cyfrowy iskrobezpieczny system monitorowania temperatury <i>dr inż. Andrzej Kobosko, dr inż. Zbigniew Pietrusiński</i>	93
The implementation of the pattern – based machine translation technique for the Polish language <i>dr inż. Mirosław Gajer</i>	103
Jakość a bezpieczeństwo – relacje wzajemne <i>prof. dr inż. Tadeusz Missala</i>	113
Metoda automatycznego wykrywania położenia ramienia robota przemysłowego <i>dr inż. Barbara Siemiątkowska, prof. dr hab. inż. Robert Kosiński</i>	123
Model symulacyjny elastycznego inteligentnego systemu wytwarzania <i>prof. dr hab. inż. Jerzy Honczarenko, mgr inż. Sławomir Jałowicki</i>	129
Wybrane problemy samokreowania się rozproszonych systemów sterowania wytwarzaniem <i>dr inż. Jerzy Zajac, mgr inż. Grzegorz Chwajol, mgr inż. Łukasz Ślusarczyk</i>	139

Kierunki i uwarunkowania rozwojowe środków obsługowych procesów składowania regałowego i kompletacji ładunków dla systemów współczesnej logistyki <i>dr inż. Paweł Zajac</i>	147
Analysis of suitability of standard ERP software products for project-driven manufacturing <i>prof. Josef Basl</i>	157
Product-technologie-und informationsstrategie im INNOWERT Sömmerda <i>prof. Paul-Dieter Kluge, dipl. Betriebswirt Stefan Wellhöfer</i>	165
Aspects of an digital mastered manufacturing systems <i>prof. dr Uwe Meinberg, dipl.- inż. Jens Jakobza</i>	170
Project management – TOC approach <i>prof. dr hab. inż. Bożena Skołud, mgr inż. Aleksandra Zientek</i>	177
Project-driven production flow management <i>prof. dr hab. inż. Zbigniew Banaszak, mgr inż. Iwona Pisz</i>	185
Uncertainty in discrete-continuous project scheduling <i>prof. dr hab. inż. Joanna Józefowska, dr inż. Rafał Różycki</i> <i>prof. dr hab. inż. Jan Węglarz</i>	194
Content and structure of information for distributed concurrent engineering teams <i>prof. dr hab. inż. Ryszard Rohatyński</i>	204
Project driven processes – product-oriented fields of administration as a prerequisite for project-oriented manufacturing <i>dr inż. Irene Krebs</i>	214
Some remarks on the ERP system application <i>dr inż. Sławomir Kłos, dr inż. Waldemar Woźniak</i>	222
Metaheuristic approach to the multi-mode resource-constrained project scheduling problem with discounted cash flows and progress payments <i>dr inż. Marek Mika, dr inż. Grzegorz Waligóra</i> <i>prof. dr. hab. inż. Jan Węglarz</i>	228
Single production order versa project management <i>mgr inż. Anna Dobrzańska, dr inż. Damian Krenczyk</i>	238

SESJA II OPROGRAMOWANIE, WYPOSAŻENIE I ZASTOSOWANIA ROBOTÓW MOBILNYCH

Autonomiczny robot mobilny <i>prof. dr hab. inż. Andrzej Grono</i>	247
Nawigacja robota mobilnego z wykorzystaniem dookólnego systemu wizyjnego <i>dr inż. Barbara Siemiątkowska, mgr inż. Rafał Chojecki</i> <i>dr inż. Mariusz Olszewski</i>	255

Experiments and results in mobile robot navigation with a fuzzy – genetic controller <i>dr inż. Piotr Skrzypczyński</i>	261
Tilt sensor based on A 3- AXIS mems accelerometer <i>mgr inż. Sergiusz Łuczak, dipl.-ig. Stefan Beißner</i> <i>prof. dr Stephanus Büttgenbach</i>	271
Zastosowania militarne robotów podwodnych <i>prof. dr hab. inż. Zygmunt Kitowski, dr hab. inż. Bogdan Żak</i>	281
Model symulacyjny ruchu robota podwodnego <i>dr inż. Jerzy Garus, mgr inż. Andrzej Żak</i>	291
Koncepcja systemu rozpoznania otoczenia dla zdalnie sterowanego wielozadaniowego pojazdu kołowego <i>dr hab. inż. Franciszek Kuczmarski, dr inż. Andrzej Typiak,</i> <i>mgr inż. Zbigniew Zienowicz</i>	299
Wykrywanie obiektów o charakterystycznych barwach <i>mgr inż. Ireneusz Hallmann</i>	308

SESJA III METODY PROJEKTOWANIA I INTEGRACJI SYSTEMÓW

REGZA – pakiet programów do projektowania zaawansowanych układów regulacji <i>mgr inż. Maciej Ławryńczuk, mgr inż. Piotr Marusak,</i> <i>prof. dr hab. inż. Piotr Tatjewski</i>	317
Zastosowania sztucznej inteligencji w projektowaniu statków <i>prof. dr hab. inż. Zbigniew Kowalski, dr inż. Stefan Zieliński</i> <i>mgr Maria Meler-Kapcia</i>	327
Metody wielokryterialnej oceny jakości danych nawigacyjnych w procesie projektowania Systemu Nawigacji Okrętu Podwodnego <i>dr inż. Ryszard Szalek, mgr inż. Marcin Szulc</i>	337
Projekt mikroprocesorowego systemu sterowania precyzyjnego jednostką pływającą <i>dr inż. Józef Matecki</i>	346
Zastosowanie technologii GSM/GPRS w monitoringu rozproszonych sieci przemysłowych <i>mgr inż. Roman Szewczyk, mgr inż. Marcin Gliński</i>	355

SESJA IV URZĄDZENIA DO AUTOMATYZACJI I ROBOTYZACJI

Robin Heart 2003 – aktualny stan realizacji prototypu <i>dr Zbigniew Nawrat, dr hab. Leszek Podśędkowski,</i> <i>dr inż. Krzysztof Mianowski, dr inż. Paweł Kostka,</i> <i>mgr Zbigniew Małota, mgr inż. Piotr Wróblewski,</i> <i>mgr inż. Agnieszka Wróblewska, mgr inż. Michał Baczyński,</i> <i>prof. Edward Jeziernski, prof. Zbigniew Religa</i>	364
---	-----

Manipulator POLMAN – 3x2 do zastosowań neurochirurgicznych <i>dr inż. Krzysztof Mianowski</i>	378
Projekt narzędzia laparoskopowego do robota kardiochirurgicznego <i>dr inż. Krzysztof Mianowski, dr Zbigniew Nawrat,</i> <i>mgr inż. Michał Kulawiec</i>	390
Interfejs chirurga dla telemanipulatora Robin Heart – przedstawienie proponowanych rozwiązań <i>dr Zbigniew Nawrat, dr inż. Paweł Kostka</i> <i>dr inż. Krzysztof Mianowski, mgr Zbigniew Małota</i> <i>mgr inż. Arkadiusz Kandora</i>	404
Roboty w rehabilitacji osób po udarze mózgu <i>mgr inż. Wojciech Klimasara</i>	417
Zrobotyzowane stanowisko wizyjnej kontroli złożonych urządzeń mechanicznych <i>dr inż. Andrzej Syryczyński, mgr inż. Jacek Dunaj</i> <i>Andrzej Nycz, mgr inż. Zbigniew Wawerek</i>	425
Elektroenergetyczna automatyka zabezpieczeniowa generatora w zakładzie przemysłowym <i>mgr inż. Hanna Dytry, dr inż. Sylwia Wróblewska</i>	435
Wpływ naprężeń od sił zewnętrznych na właściwości użytkowe przetwornika transduktorowego z rdzeniem pierścieniowym <i>mgr inż. Roman Szewczyk, prof. dr hab. inż. Adam Bieńkowski</i>	443
Sterowanie odporne w elektrohydraulicznych układach wykonawczych <i>prof. dr hab. inż. Zdzisław Gosiewski, mgr inż. Maciej Henzel</i>	451
Projektowanie łożyska magnetycznego dla napędu robota podwodnego <i>prof. dr hab. inż. Zdzisław Gosiewski,</i> <i>dr inż. Krzysztof Falkowski</i>	460

SESJA V PRYZRZĄDY I UKŁADY POMIAROWE

Portable laser rangefinder steering by microcontroller <i>Sorin Miclos, I. Munteanu, Doina Nicolae, C. Talianu</i>	471
Aspekty konstrukcyjne przenośnych kalibratorów ciśnienia <i>dr inż. Barbara Janyszek, mgr inż. Zbigniew Jaworski</i>	480
Szacowanie niepewności pomiaru w iskrobezpiecznych systemach monitorowania w elewatorach zbożowych <i>dr inż. Andrzej Sawicki, dr inż. Andrzej Kobosko</i>	489
Wpływ narażeń na podstawowe parametry przepływomierza <i>mgr inż. Jan Goska, mgr inż. Marek Maciąg,</i> <i>dr inż. Andrzej Sawicki</i>	499
Analiza niepewności wskazań generatora wilgotności <i>dr inż. Andrzej Sawicki</i>	511