Wstęp

Niniejsze opracowanie traktuje o otwartych dla publiczności seminariach naukowych odbywających się regularnie (niemal co tydzień przez okres roku akademickiego) od ponad 20 lat w siedzibie Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP w Warszawie. Seminaria te, organizowane przez PIAP pod tytułem *Nowości teorii i praktyki w dziedzinie automatyki, robotyki i pomiarów*, w latach 1993–2013 zgromadziły około 22 tysięcy słuchaczy podczas 367 spotkań, na których wykłady wygłosiło ponad 430 prelegentów ze 190 firm i instytucji (uczelni, instytutów naukowych etc.). Część z nich wracała do naszych sal wielokrotnie, częstokroć z coraz to wyższym tytułem naukowym.

Przemysłowy Instytut Automatyki i Pomiarów PIAP został założony w 1965 roku. W latach 70. i 80. XX w. PIAP produkował nowoczesne roboty przemysłowe na licencji ASEA. W tamtym okresie był również krajowym koordynatorem projektów związanych z robotyzacją przemysłu. Spośród długiej listy opracowań i wdrożeń PIAP do bardziej znanych należą: automatyzacja zakładów sodowych w Janikowie, automatyzacja stacji rozrządowej w Tarnowskich Górach, robotyzacja linii pras w FSM Tychy oraz opracowanie i wykonanie zrobotyzowanej linii zgrzewalniczej w FSO Warszawa. W Instytucie opracowano również modułowo-aparatowy system automatyki elektrycznej analogowej INTELEKTRAN.

Obecnie prace PIAP koncentrują się w następujących obszarach: robotyzacja stanowisk i linii technologicznych, automatyzacja montażu, systemy transportu międzyoperacyjnego, systemy ważenia i dozowania, systemy kontroli wizyjnej, roboty mobilne, robotyka w edukacji i grafen. Dzięki wieloletnim pracom nad systemami wizyjnymi oferujemy możliwości bezdotykowego, dokładnego pomiaru detali oraz oceny kompletności i prawidłowości montażu, a także jakości powierzchni. Z kolei prace z zakresu robotyki mobilnej były podstawą do opracowania robotów antyterrorystycznych Inspector i Expert wykorzystywanych między innymi przez jednostki specjalne policji w szczególnie niebezpiecznych akcjach. Pracom badawczym nad nowymi technologiami najczęściej towarzyszy projektowanie urządzeń i linii produkcyjnych, dzięki czemu możliwe jest bezpośrednie wdrażanie osiągnięć badawczych w przemyśle. PIAP prowadzi też badania z zakresu obronności; był koordynatorem dwóch dużych, międzynarodowych projektów finansowanych ze środków UE: TALOS – Transportable, Adaptable Patrol for Land Border Surveillance System (2008–2012) oraz PROTEUS – Zintegrowany mobilny system wspomagający działania antyterrorystyczne i antykryzysowe (2007–2014).

Znaczącym polem aktywności PIAP jest także wspomaganie transferu technologii oraz promowanie osiągnięć naukowych. Służą temu m.in. prowadzona przez Instytut działalność wydawnicza: publikowanie monografii naukowych, miesięcznika „Pomiary Automatyka Robotyka" (PAR), kwartalnika „Journal of Automation, Mobile Robotics

& Intelligent Systems" (JAMRIS), współorganizowanie Międzynarodowych Targów Automatyki i Pomiarów AUTOMATICON oraz Międzynarodowej Konferencji AUTOMATION „Automatyka – nowości i perspektywy".

PIAP jest także zdobywcą wielu nagród branżowych. Wśród najważniejszych z ostatnich lat można wymienić Godło „Teraz Polska" (w XII edycji konkursu), Polski Produkt Przyszłości, nominację do Nagrody Gospodarczej Prezydenta RP oraz medale Międzynarodowych Targów Poznańskich czy Targów Innowacji w Brukseli.

U schyłku piątej dekady swojego istnienia Przemysłowy Instytut Automatyki i Pomiarów PIAP jest instytutem badawczym o interdyscyplinarnym charakterze, co znajduje odzwierciedlenie w zróżnicowanej tematyce seminariów naukowych: od obronności, przez dziedziny wymienione w nazwie Instytutu, po badania z pogranicza nauk społecznych i behawioralnych. Warto wspomnieć, że stałym i powtarzalnym elementem jest jedno spotkanie w semestrze poświęcone problemom poprawności użycia terminów technicznych w języku polskim oraz językowi naukowemu. Można powiedzieć, że to przejaw podtrzymania wielowiekowej tradycji umiejętności komunikacji, tak nieodzownej dla naukowców.

W ręce Czytelnika oddajemy pierwsze pełne, mamy nadzieję, kompletne w sensie archiwistycznym zestawienie seminariów naukowych PIAP. Praca ta ma charakter źródłowy, powstała na podstawie zawartości archiwów PIAP. Niestety, nie wszystkie dane udało się odtworzyć. I tak, wykładowcami było nie mniej niż 437 osób (ta nieścisłość wynika z faktu, że niekiedy w dokumentach odnotowano prelekcję „zespołu autorów", których danych personalnych po tak wielu latach nie zdołaliśmy odtworzyć). Zamieściliśmy tutaj sylwetki kilkunastu obecnej najbardziej znanych spośród prelegentów.

Wykładowcami seminariów byli nie tylko pracownicy PIAP, lecz także naukowcy i pracownicy firm inżynierskich oraz instytucji – szkół wyższych czy centrów badawczo-rozwojowych, także spoza Polski. W charakterze ciekawostki warto nadmienić, że wiosną 1996 r. odczyt wygłosił szwajcarski robotyk Jean-Daniel Nicoud, który wynalazł optyczną mysz komputerową. Pół roku wcześniej 17 października 1995 r. na seminarium wystąpił Paweł Klonecki, współwłaściciel firmy start-upowej „Arcus Electronics" (z Wrocławia). Było to spotkanie poświęcone systemom eksperckim, zatytułowane *Nexpert Object firmy Neuron Data jako światowy standard projektowania systemów ekspertowych*. Pod koniec 1996 roku „Arkus Electronics" z Wrocławia jako jedyna firma z Polski znalazła się w gronie 25 zdobywców Europejskiej Nagrody w Technice Informatycznej (ITEA) przyznawanej pod auspicjami Unii Europejskiej.

Prelekcje odbywają się w salach konferencyjnych stołecznej siedziby PIAP. Jedynie seminaria organizowane w trakcie trwania Międzynarodowych Targów AUTOMATICON odbywają się w hali EXPO XXI przy ul. Prądzyńskiego w Warszawie.

Pierwsze seminarium odbyło się 9 lutego 1993 r. – Tadeusz Sołtyk, pracownik PIAP, wygłosił odczyt pt. *Błędy i doświadczenia procesu prototypowego na tle konstrukcji części mechanicznej robota przemysłowego o udźwigu 120 kg*. Kolejną ciekawostką jest fakt, że obowiązująca do dziś numeracja seminariów nie uwzględnia semestru wiosennego 1993 roku! Można je nazwać seminarium semestru „0" – tak naprawdę właściwa, oficjalna numeracja rozpoczęła się od jesieni 1993 roku. Jaka jest przyczyna takiego „błędu"? Jak wspominają osoby zaangażowane w organizację seminariów, początkowo

przedsięwzięcie nie miało zorganizowanego, zinstytucjonalizowanego charakteru. Idea takich otwartych spotkań znalazła oddźwięk w środowisku akademickim. Z czasem ukonstytuował się zwyczaj seminariów organizowanych wspólnie z POLSPAR-em, do czego przyczyniła się pomoc i życzliwość profesora Adama Moreckiego.

Od pierwszego spotkania większość seminariów uroczyście otwiera dr inż. Jan Jabłkowski, od 2005 r. do dnia dzisiejszego dyrektor PIAP, pomysłodawca utworzenia forum dyskusji dla praktyków i teoretyków z całego kraju. W owym okresie PIAP był bowiem koordynatorem 7 Centralnego Programu Badawczo-Rozwojowego Robotów Przemysłowych, w ramach którego współpracował z rzeszą wybitnych specjalistów z wielu ośrodków badawczych.

Podobna idea przyświecała wykreowanym później międzynarodowym targom AUTOMATICON, konferencji naukowej AUTOMATION, miesięcznikowi „Pomiary Automatyka Robotyka", czy kwartalnikowi „Journal of Automation, Mobile Robotics and Intelligent Systems".

Układ seminariów odzwierciedla rok akademicki, z podziałem na dwa semestry: wiosnę i jesień. Wstęp od początku był bezpłatny i otwarty dla wszystkich zainteresowanych. W erze przedinternetowej rozsyłano zaproszenia listownie, a pierwszy e-mail wysłany z PIAP był prawdopodobnie zaproszeniem na seminarium właśnie.



Pożegnanie prof. Tadeusza Sołtyka w PIAP (seminarium 15.03.1995). Na zdjęciu (od lewej): prof. T. Sołtyk, Stanisław Kaczanowski (dyrektor PIAP), Stefan Kosztowski (sekretarz naukowy seminariów PIAP). Źródło: archiwa PIAP



Dyrektor dr inż. Jan Jabłkowski otwiera seminarium. Źródło: archiwa PIAP

W pierwszych latach obu dyrektorom: wspomnianemu dr inż. Janowi Jabłkowskiemu oraz dr inż. Stanisławowi Kaczanowskiemu w organizacji seminariów pomagał zespół w składzie: Zbigniew Pilat, Marek Petz, Stefan Kosztowski, Małgorzata Jacórzyńska-Śmigiera, jak również prowadzące sekretariat dyrekcji: Ewa Mirosławska oraz Marzena Banasiak.

Dopiero po ponad dwóch latach utworzono stanowisko sekretarza seminariów. Można powiedzieć, że wtedy seminaria otrzymały formę zinstytucjonalizowaną. Pierwszym sekretarzem został Stefan Kosztowski. Od semestru jesiennego 1997 obowiązki te przejęła Jadwiga Konopa, która seminariów pełni je do dnia dzisiejszego.

Dwie dekady seminariów zbiegają się naturalnie z rozwojem polskiego wolnego rynku. Niektóre z firm prezentujących swe wyroby czy wynalazki zniknęły z krajobrazu gospodarczego (dlatego nie udało się ustalić niezanotowanych o czasie imion prelegentów), inne się bardzo rozwinęły. Dla przykładu, występujące w latach 90. osobno spółki Bosch oraz Rexroth połączyły się na początku millenium w jedną organizację, i w ostatniej dekadzie występują już jako „Bosch Rexroth".

Jesienią 2013 roku zainaugurowano semestr 41 Otwartych Seminariów Zewnętrznych PIAP.

Indeks chronologiczny seminariów

1993

semestr wiosenny 1993

Błędy i doświadczenia procesu prototypowego na tle konstrukcji części mechanicznej robota przemysłowego o udźwigu 120 kg, prof. Tadeusz Sołtyk (PIAP), 09.02.1993

Wykorzystanie standardu BITBUS w przemysłowych aplikacjach na przykładzie systemu InterBus-C firmy Phoenix Contact RFN, mgr inż. J. Zajdel (CompArt Ltd., Automation Division), 23.02.1993

Wartość harmonii w japońskiej organizacji pracy i badań naukowych, prof. dr hab. inż. Andrzej Wierzbicki (Politechnika Warszawska), 09.03.1993

Zagadnienia badawcze i zastosowania współczesnej robotyki, prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 25.03.1993

Zrobotyzowana linia grafitowania kineskopów w zakładach Thomson-Polkolor, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 25.03.1993

Zrobotyzowana linia pras średnich w FIAT-AUTO POLAND (FSM-2, Tychy), doc dr inż. Ryszard Sawwa (PIAP), 25.03.1993

Wybrane mikrokontrolery firmy MOTOROLA. Możliwości zastosowań w urządzeniach kontrolno-pomiarowych, mgr inż. Rafał Więcko (PIAP), 06.04.1993

Pilotowe wprowadzenie do ratownictwa przemysłowego satelitarnej sieci zbierania danych, kontroli i zapobiegania katastrofom ekologicznym G E N I E, dr inż. Artur Wieczyński (PIAP), 20.04.1993

Jakość produktów i usług na wolnym rynku – jak nie wypaść z obiegu?, prof. dr inż. Tadeusz Missala (PIAP), 04.05.1993

Modułowy sterownik przemysłowy bazujący na magistrali VME z zaimplementowanym systemem RTOS OS-9 – komputer PEP MC, dr inż. Marian Wrzesień (PIAP), 25.05.1993

Bazy danych SQL, najważniejsze implementacje, mgr S. Przybysz (POLNET Tech. Int.), 08.06.1993

Odporność robota przemysłowego na zakłócenia występujące w zasilającej sieci energetycznej, mgr inż. Czesław Godzisz (PIAP), 15.06.1993

semestr jesienny 1993

Sterowanie rozmyte. Pojęcia podstawowe, doc. dr hab. Janusz Kacprzyk (PAN), 02.11.1993

Sieci neuronowe i ich zastosowanie, dr inż. Maciej Szymkat (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza), 16.11.1993

Neural Network Toolbox – narzędzie analizy i syntezy sieci neuronowych, dr inż. Maciej Szymkat (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza), 23.11.1993

Działalność organizacji normalizacyjnych ISO, IEC i EWG – na podstawie doświadczeń zebranych podczas pobytu stażowego w SIS (Standardiseringskommissionen i Sverige), inż. Alicja Gach (PIAP), 23.11.1993

Prezentacja wyników realizacji grantów w dziedzinie robotyki, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 07.12.1993

Prezentacja wyników realizacji grantów w dziedzinie robotyki, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 08.12.1993

Model odniesienia dla zarządzania inwentarzem produkcyjnym – staż naukowo-badawczy w CRIF/WTCM (Centrum Naukowe Przemysłu Maszynowego) w Belgii, dr inż. Marian Wrzesień (PIAP), 14.12.1993

Robotyka zaawansowana i przemysłowa – stan na listopad 1993 r. na podstawie ICAR'93 i 24 ISIR oraz towarzyszącej im wystawy robotowej, prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 21.12.1993

Modelowanie dla potrzeb CAD części mechanicznych projektowanych w sposób tradycyjny – staż naukowy na uniwersytecie ULB w Brukseli, mgr inż. Dariusz Okrasa (PIAP), 21.12.1993

1994

Cad Key – nowa jakość komputerowego wspomagania projektowania, mgr inż. Artur Olak (POLCOM Ltd), 04.01.1994

Wyposażenie stanowisk CAD – krótka informacja techniczna nt. oferty firmy Rolland, mgr inż. Artur Olak (POLCOM Ltd), 04.01.1994

Sterowanie rozmyte. Przykłady aplikacji, doc. dr hab. Janusz Kacprzyk (PAN), 18.01.1994

Komputerowe wspomaganie projektowania montażowych procesów produkcyjnych – na podstawie doświadczeń z pobytu w Departamencie Systemów Produkcyjnych uniwersytetu ULB w Brukseli, mgr inż. Zbigniew Rudnicki (PIAP), 18.01.1994

Mikromechanizmy i mikroroboty – aktualny stan badań i techniki, prof. dr hab. inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 01.02.1994

semestr wiosenny 1994

SCO Unix dla komputerów PC, mgr inż. M. Partyka (MULTITRADE S.A.), 15.02.1994

Możliwości zastosowania laserów w metrologii, prof. dr hab. inż. Wiesław Woliński (Politechnika Warszawska), 08.03.1994

Wprowadzanie nowych wyrobów, prof. dr hab. inż. Tadeusz Sołtyk (PIAP), 15.03.1994

Utworzenie systemu monitorowania produkcji, składowania i transportu materiałów niebezpiecznych oraz wspomagania ratownictwa z wykorzystaniem komunikacji satelitarnej, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 16.03.1994

Konsekwencje nowych ustaw dotyczących normalizacji, *miar i jakości*, mgr inż. Adela Kaczanowska (PIAP), 29.03.1994

Roboty mobilne – wspólne seminarium POLSPAR i PIAP, 12.04.1994

System analogowo-cyfrowy przetwarzania sygnału i obróbki numerycznej, dr inż. W. Kurowski (Politechnika Białostocka), 19.04.1994

Projektowanie, produkcja i ekonomika specjalizowanych układów scalonych ASIC firmy ATMOS-ELPOL Warszawa, mgr inż. T. Janiszewski (ATMOS-ELPOL), 19.04.1994

Normalizacja międzynarodowa i europejska oraz problemy związane z harmonizacją norm krajowych z normami międzynarodowymi i europejskimi, przedstawiciel PIAP, 26.04.1994

Ocena właściwości spawalniczych źródeł energii zrobotyzowanego spawania elektrycznego przy wykorzystaniu mikroprocesorowego urządzenia pomiarowo-rejestrującego, dr inż. J. Słania (Instytut Spawalnictwa), 26.04.1994

Wielopoziomowy, wieloprocesorowy system sterowania inteligentnym robotem przemysłowym: architektura, wyniki badań, perspektywy rozwoju, dr inż. Aleksander Staszulonek (Politechnika Śląska), 10.05.1994

Wielopoziomowy, wieloprocesorowy system sterowania inteligentnym robotem przemysłowym: architektura, wyniki badań, perspektywy rozwoju, mgr inż. J. Dołowy, mgr inż. Z. Żmuda (Politechnika Śląska), 10.05.1994

Hannover Messe '94 – oferta w zakresie automatyzacji – komunikaty i informacje pracowników PIAP uczestniczących w targach, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 10.05.1994

QNX – wielozadaniowy system operacyjny czasu rzeczywistego, (X-Service), 17.05.1994

Urządzenia automatyki przemysłowej firmy BOSCH, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 24.05.1994

ISIR'94 (International Symposium on Industrial Robot) – sympozjum i wystawa, prof. dr hab. inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 31.05.1994

semestr jesienny 1994

Teoria gier i jej zastosowania, prof. dr hab. inż. Andrzej Wierzbicki (Politechnika Warszawska), 26.10.1994

Urządzenia techniki podczerwieni dla systemów automatyki przemysłowej, ochrony człowieka w środowisku przemysłowym i zastosowań wojskowych, mgr inż. Wojciech Krawczyk (ABB Industry), 26.10.1994

Tendencje rozwojowe regulatorów mikroprocesorowych, prof. dr hab. inż. Leszek Trybus (Politechnika Rzeszowska), 22.11.1994

Urządzenia techniki podczerwieni dla systemów automatyki przemysłowej, ochrony człowieka w środowisku przemysłowym i zastosowań wojskowych, prof. dr hab. inż. Józef Piotrowski (Vigo System Ltd.), 22.11.1994

Miniaturowe elementy pneumatyki wg ofert, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 29.11.1994

Zawory rozdzielające elektro-pneumatyczne wg oferty Centrum Techniki Dźwigowej POLFIT, Warszawa, (Centrum Techniki Dźwigowej POLFIT, Warszawa), 29.11.1994

Elementy pneumatyki wg oferty Centrum Produkcyjnego Pneumatyki Prema, Kielce, przedstawiciel firmy (Centrum Produkcyjne Pneumatyki Prema, Kielce), 29.11.1994

Elementy i urządzenia pneumatyczne wg oferty OBR Elementów i Układów Pneumatyki, Kielce, przedstawiciel firmy (OBR Elementów i Układów Pneumatyki, Kielce), 29.11.1994

Hybrydowe systemy badań symulacyjnych układów zrobotyzowanych, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP), 01.12.1994

Rozwój robotyki przemysłowej w PIAP oraz udział w projektach robotowych EC IMPACT i INGRID, mgr inż. Marek Petz, doc. dr inż. Ryszard Sawwa (PIAP), 01.12.1994

Warstwa sieciowa komputerowo zintegrowanego wytwarzania CIM: badania i opracowania własne, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 01.12.1994

Cyfrowe sterowniki napędów dla robotów i innych środków automatyki, doc. dr inż. Piotr Jabłoński, mgr inż. Marek Pachuta (PIAP), 01.12.1994

Zautomatyzowane urządzenia produkcyjne i kontrolne dla przemysłu maszynowego, mgr inż. Dariusz Stawiarski, mgr inż. Andrzej Szawłowski (PIAP), 01.12.1994

Identyfikacja stanu niebezpiecznego środowiska z zastosowaniem robotów inspekcyjnych, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP), 06.12.1994

MegaCAD – sposób na wspomaganie projektowania, mgr inż. Paweł Zdrojewski (CAD po polsku), 06.12.1994

Technika implantacji jonów w zastosowaniach dla przemysłu maszynowego, dr inż. Jacek Jagielski (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych), mgr inż. Grzegorz Gawlik (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych), 13.12.1994

Pozatelekomunikacyjne zastosowania światłowodów, doc. dr inż. Longin Kociszewski (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych), 13.12.1994

Komputerowe wspomaganie projektowania w zakresie automatyki i elektrotechniki, mgr inż. Adam Lasota, mgr inż. Dariusz Skóra (LOGOTEC Engineering), 03.01.1994

Systemowe przetworniki tensometryczne masy i siły, prof. dr hab. inż. Janusz Jankowski (Politechnika Warszawska/PIAP), 03.01.1994

Manipulatory elastyczne, prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 10.01.1994

Informacja o Sympozjum Ro.Man.Sy 10 – Gdańsk, wrzesień 1994 r., prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 10.01.1994

Najnowsze tendencje rozwojowe w konstrukcjach czujników inteligentnych, mgr inż. Jerzy Weremczuk (Politechnika Warszawska), 17.01.1994

1995

Roboty medyczne, prof. dr hab. inż. Grzegorz Pawlicki (Politechnika Warszawska), 24.01.1995

Zmiany w prawie wynalazczym, mgr inż. Witold Biskup (PIAP), 24.01.1995

Języki programowania robotów, dr inż. Cezary Zieliński (Politechnika Warszawska), 31.01.1995

Nowoczesne procesory sygnałowe, mgr inż. Henryk A. Kowalski (Politechnika Warszawska), 31.01.1995

Systemy montażowe firmy Bosch, inż. Klaus R. Krawczyk (Bosch), 03.02.1995

Eksperymentalna weryfikacja cyfrowych algorytmów sterowania napędami robota przemysłowego, prof. dr hab. inż. Anatol Gosiewski (Politechnika Warszawska), doc. dr inż. Piotr Jabłoński (PIAP), 21.02.1995

Zagadnienia prawa autorskiego w odniesieniu do twórcy – pracownika jednostki badawczo-rozwojowej, mgr Maciej Hurda (PIAP), 21.02.1995

Pomiar przepływu cieczy w przewodach ciśnieniowych i kanałach otwartych z zastosowaniem przepływomierzy produkowanych w PIAP, mgr inż. Wojciech Winiarski (PIAP), 08.03.1995

Możliwości badań w laboratorium PIAP-LAB na rzecz certyfikacji wyrobów z dziedziny automatyki, robotyki i aparatury pomiarowej, mgr inż. Tadeusz Goszczyński, mgr inż. Jarosław Kowalski, mgr inż. Kazimierz Majdan, mgr inż. Tomasz Mańkowski, 08.03.1995

Tendencje rozwojowe współczesnych regulatorów mikroprocesorowych oraz wielofunkcyjny regulator MRP-42C do automatyzacji procesów ciągłych, mgr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 08.03.1995

Robotyzacja szansą i wyzwaniem dla polskiego przemysłu. Najnowsze aplikacje krajowe, mgr inż. Marek Petz (PIAP), doc. dr inż. Ryszard Sawwa (PIAP), 08.03.1995

Współczesne zastosowania grafiki komputerowej, prof. dr hab. inż. Jan Zabrodzki (Politechnika Warszawska), 15.03.1995

Sieci komputerowe, mgr inż. Jarosław Janukiewicz (Politechnika Wrocławska), 21.03.1995

Przemysłowe i laboratoryjne systemy sterowania i zbierania danych, mgr inż. Robert Jabłoński (Elmark), mgr inż. Rafał Tutaj (Elmark), 21.03.1995

Roboty mobilne i kroczące, prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 06.04.1995

Pojazd inteligentny – symulacja ruchu w czasie rzeczywistym, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP), dr inż. Zbigniew Lozia (Politechnika Warszawska), 06.04.1995

Laserowy system do bezdotykowych pomiarów robota „ROBOTEST", mgr inż. Wojciech Klimasara (PIAP), 06.04.1995

Tworzenie map otoczenia systemu zrobotyzowanego na podstawie informacji z czujnika laserowego, doc. dr inż. Ryszard Sawwa (PIAP), mgr inż. Marek Petz (PIAP), 06.04.1995

Prace firmy TRC z dziedziny robotów mobilnych, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 06.04.1995

Nowoczesne magistrale miejscowe najniższego poziomu dla integracji rozłożonych przestrzennie urządzeń automatyki i pomiarów, dr inż. Włodzimierz Boroń (ISS), 11.04.1995

Magistrala miejscowa oparta na sieci energetycznej niskiego i średniego napięcia, mgr inż. Jerzy Pośpiech (PIK System), 11.04.1995

Urządzenia iskrobezpieczne w automatyce i pomiarach w świetle standardów polskich i europejskich, prof. dr hab. inż. Jerzy Frączek (Politechnika Śląska), 18.04.1995

Zastosowania techniki komputerowej w przemysłowych i laboratoryjnych systemach kontrolno-pomiarowych, mgr inż. Janusz Florkiewicz (Conver Laboratories), 09.05.1995

Diagnostyka procesów przemysłowych w zdecentralizowanych systemach automatyki, doc. dr hab. inż. Jan Maciej Kościelny (Politechnika Warszawska), 09.05.1995

Ujęcie lingwistyczne w projektowaniu układów regulacji, doc. dr inż. Jerzy Pułaczewski (Politechnika Warszawska), 16.05.1995

Międzynarodowe Targi Przemysłowe Hannover'95, dr inż. Andrzej Serwach (PIAP), mgr inż. Maciej Oleksiuk, mgr inż. Zbigniew Pilat, mgr inż. Małgorzata Bielecka (PIAP), 16.05.1995

Prace prowadzone przez PIAP w ramach Programu Teleman i Copernicus'94 oraz realne możliwości udziału w programach badawczych Unii Europejskiej, doc. dr inż. Cezary Lichodziejewski, doc. dr inż. Ryszard Sawwa, mgr inż. Zbigniew Pilat, 23.05.1995

Metody rozwiązania odwrotnego zadania kinematycznego, mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 23.05.1995

Monitorowanie i automatyczny nadzór w wytwarzaniu, prof. dr hab. inż. Maciej Szafarczyk (Politechnika Warszawska), 06.06.1995

Wykrywanie katastroficznego stępienia ostrza w oparciu o pomiar sił skrawania, doc. dr hab. inż. Krzysztof Jemielniak (Politechnika Warszawska), 06.06.1995

semestr jesienny 1995

Inżynieria wiedzy – metody i możliwości, prof. dr hab. inż. Wiesław Traczyk (Politechnika Warszawska), 17.10.1995

Nexpert Object firmy Neuron Data jako światowy standard projektowania systemów ekspertowych, mgr inż. Paweł Klonecki (Arcus Electronics, Wrocław), 17.10.1995

Certyfikacja wyrobów, systemów i osób wg przepisów europejskich i polskich, prof. dr hab. inż. Tadeusz Missala (PIAP), 31.10.1995

System jakości w laboratoriach PIAP-LAB – model systemu i stan wdrożenia, mgr inż. Kazimierz Majdan (PIAP), 31.10.1995

Perspektywy rozwoju i zastosowań komputerów PC, mgr Andrzej Król (Polskie Towarzystwo Informatyczne), 07.11.1995

Nowa architektura wewnętrzna systemu operacyjnego Microsoft Windows'95 i jej rola w kreowaniu wielozadaniowych zastosowań komputerów PC, mgr Janusz Mrozik (Instytut Kształcenia Informatycznego Kadr – Microsoft ATEC), mgr Andrzej Król (Polskie Towarzystwo Informatyczne), 07.11.1995

Aktualny stan badań naukowych w świetle 26 ISIR 6–7 października 1995 Singapur, prof. dr hab. inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 21.11.1995

Nowoczesne techniki nawigacyjne robotów mobilnych na przykładzie robota NOMAD 200, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski, mgr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 21.11.1995

Modelowanie zachowań odruchowych w robotach mobilnych, prof. dr hab. inż. Adam Borkowski, mgr inż. Artur Dubrawski, mgr inż. Janusz Racz (PAN), 21.11.1995

Tworzenie dwuwymiarowych map otoczenia na podstawie informacji z czujnika laserowego, doc. dr inż. Ryszard Sawwa, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 21.11.1995

Recykling samochodów w krajach Europy Zachodniej, doc. dr inż. Cezary Lichodziejewski (PIAP), 05.12.1995

Recykling samochodów – stan obecny, problemy i perspektywy, mgr inż. Dariusz Stawiarski (PIAP), 06.12.1995

Manipulowalność i inne mniej znane pojęcia z teorii robotów, prof. dr hab. inż. Anatol Gosiewski (Politechnika Warszawska), 12.12.1995

Laboratorium robotów i prace badawcze z robotyki w Instytucie Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechniki Warszawskiej, dr inż. Cezary Zieliński (Politechnika Warszawska), 12.12.1995

Kierunki rozwoju systemów monitorowania produkcji i transportu materiałów niebezpiecznych z zastosowaniem komunikacji radiowej i satelitarnej, dr inż. Artur Wieczyński (PIAP), 23.01.1995

1996

Zastosowania metody rozproszonego widma sygnału do przesyłania informacji w sieciach energetycznych oraz w systemach radiokomunikacji lądowej i satelitarnej, mgr inż. Jerzy Zając (Przemysłowy Instytut Elektroniki, Warszawa), 23.01.1996

System badań symulacyjnych pojazdów zrobotyzowanych dla osób niepełnosprawnych, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP), 30.01.1996

Informacja o II konferencji IFAC Helsinki „Inteligentne pojazdy autonomiczne" 12–14 czerwiec 1995, mgr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 30.01.1996

semestr wiosenny 1996

Technologia laserowego kształtowania metali, prof. dr hab. Henryk Frąckiewicz (PAN), 20.02.1996

Problemy robotyzacji pomiarów metodami ultradźwiękowymi, prof. dr hab. Julian Deputat (PAN), 20.02.1996

Numeryczne sterowanie osprzętem maszyn budowlanych, doc. dr hab. Wiesław Trąmpczyński (PAN), 20.02.1996

Techniki rozminowywania: dobór czujników w zależności od typu robota, prof. Jean-Daniel Nicoud (Swiss Federal Institute of Technology), 04.03.1996

Komputerowo wspomagane zapewnienie jakości – CAQ, mgr inż. Tomasz Koch, mgr inż. Roman Dziuba, Adam Jednoróg, mgr inż. Roman Zadrożny (Politechnika Warszawska), 19.03.1996

Profibus – normalizacja, tendencje rozwojowe i kierunki zastosowań przemysłowych, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 19.03.1996

Modele i architektury odniesienia dla integracji systemów w przedsiębiorstwie, doc. dr inż. Andrzej Kaczmarczyk (Instytut Maszyn Matematycznych), 02.04.1996

Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów Płyt Wiórowych S.A. w Grajewie, mgr inż. Marek Kulik, mgr inż. Tomasz Kwiatkowski (Zakłady Płyt Wiórowych S.A. w Grajewie), 02.04.1996

Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów SPOMASZ w Białymstoku, mgr inż. Izabela Kędzierska-Madras, mgr inż. Cezary Madras (Zakłady SPOMASZ w Białymstoku), 02.04.1996

Usługi sieci Internet na potrzeby przedsiębiorstwa – teraźniejszość i przyszłość, dr inż. Marian Wrzesień (PIAP), 16.04.1996

Kierunki rozwojowe metod badawczych kompatybilności elektromagnetycznej urządzeń w celu ich ochrony przed zakłóceniami przemysłowymi, dr inż. Mieczysław Pietranik, mgr inż. Donat Zemałko (Instytut Łączności), 23.04.1996

Kompleksowa ochrona przeciwprzepięciowa systemów elektronicznych pracujących w obiektach budowlanych, prof. dr hab. inż. Andrzej Sowa (Politechnika Białostocka), 23.04.1996

Nowoczesne metody projektowania cyfrowych specjalizowanych układów elektronicznych, mgr inż. Ignacy Kudła (Uniwersytet Warszawski), 14.05.1996

Komputerowe metody projektowania urządzeń elektronicznych, mgr inż. Bogdan Olejarczyk, mgr inż. Andrzej Gierych (CADEL Warszawa), 14.05.1996

Nowe osiągnięcia w zakresie iskrobezpiecznych sieciowych systemów automatyki i pomiarów, prof. dr hab. inż. Jerzy Frączek (Politechnika Śląska), 28.05.1996

Nowoczesne urządzenia systemowe automatyki i pomiarów dla monitorowania i sterowania obiektów rozłożonych przestrzennie, dr inż. Andrzej Kozak, mgr inż. Dariusz Choiński (Hydro-Eko-Invest), 28.05.1996

Technika laserowa w przemysłowych urządzeniach pomiarowych wielkości geometrycznych, dr inż. Marek Dobosz (Politechnika Warszawska), 11.06.1996

Krótkie komunikaty z pobytu na Przemysłowych Targach Hanowerskich kwiecień '96 w zakresie wybranych zagadnień automatyki, robotyki i pomiarów, mgr inż. Jolanta Górska-Szkaradek, mgr inż. Wojciech Klimasara, mgr inż. Zbigniew Pilat, mgr inż. Maciej Oleksiuk, mgr inż. Piotr Szynkarczyk, (PIAP), 11.06.1996

Perspektywy rozwoju systemów zapewnienia jakości w Polsce, dr inż. Janusz Bronisław Berdowski (Polskie Centrum Badań i Certyfikacji), 08.10.1996

BQM bremeński model wdrażania systemów organizacji jakości, dr inż. Paul Bogdasarian (Angewandte Systemtechnik Bremen), 08.10.1996

Stan badań w dziedzinie inteligentnych sterowników robotów mobilnych, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski, mgr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 22.10.1996

Nowoczesne narzędzia projektanta urządzeń elektronicznych, mgr inż. Tadeusz Górnicki (WG Electronics), 22.10.1996

Metody efektywnego tworzenia systemów informatycznych z użyciem nowoczesnych urządzeń, mgr Borys Stokalski (InfoVide), 05.11.1996

Współczesna robotyka – badania, zastosowania, kształcenie, prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 19.11.1996

Maszyny i roboty pomiary w kontroli jakości wyrobów i procesów produkcyjnych, prof. dr inż. Eugeniusz Ratajczyk (Politechnika Warszawska), 19.11.1996

System manipulacyjny z robotem URP-6 do ukosowania blach, mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 19.11.1996

Bezpieczeństwo użytkowania sprzętu informatyki w Polsce i Wspólnocie Europejskiej – przegląd wymagań i metod badawczych, dr inż. Edward Rudalski (ELTEST s.c.), 03.12.1996

Bezpieczeństwo funkcjonalne układów sterowania – aktualny stan wymagań, prof. dr inż. Tadeusz Missala (PIAP), 03.12.1996

Aparatura kontrolno-pomiarowa w przykładach aplikacyjnych, Kamil Dorywalski, Grzegorz Mitka (INTROL), 17.12.1996

Zasady konstrukcji urządzeń elektronicznych odpornych na zakłócenia elektromagnetyczne, mgr inż. Czesław Godzisz (PIAP), 17.12.1996

1997

Zasady ogólne projektowania mechatronicznego, prof. dr hab. inż. Tadeusz Uhl (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza), 07.01.1997

Mechatroniczne podejście do projektowania układów sterowania, mgr inż. Tadeusz Bojko (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza), 07.01.1997

Symulacja w projektowaniu mechanicznym, mgr inż. Zbigniew Korendo (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza), 07.01.1997

Przegląd wybranych przedsięwzięć organizacyjnych i ekonomicznych krajowych oraz zagranicznych, prof. dr hab. inż. Krzysztof Żmijewski (Krajowa Agencja Poszanowania Energii S.A.), 21.01.1997

Przegląd wybranych przedsięwzięć organizacyjnych i ekonomicznych krajowych oraz zagranicznych, mgr inż. Witold Pawłowski (EC Energy Center Warszawa), 21.01.1997

Przegląd wybranych metod technicznych, dr inż. Jan Górzyński (Politechnika Warszawska), 21.01.1997

semestr wiosenny 1997

Obserwacje i wnioski z wizyt w wybranych instytutach w krajach Unii Europejskiej, jako źródło inspiracji zmian restrukturyzacyjnych, zespół autorów pod kierunkiem doc. dr inż. St. Kaczanowskiego (PIAP), 25.02.1997

Pomiar i rejestracja wielkości momentów w warunkach przemysłowych, mgr inż. Wojciech Klimasara, mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 04.03.1997

Stanowisko do pomiaru grubości – na przykładzie wdrożenia w Fabryce Płyt Wiórowych w Grajewie, mgr inż. Arkadiusz Cybulski (PIAP), 04.03.1997

Automatyczna przyłbica spawalnicza POS-4 automatic, mgr inż. Arkadiusz Cybulski (PIAP), 04.03.1997

Miniaturowa obrabiarka współrzędnościowa oraz stoły współrzędnościowe produkcji PIAP, mgr inż. Dariusz Stawiarski (PIAP), 04.03.1997

Skomputeryzowane stanowisko pomiarowe do sprawdzania przeliczników wskazujących do ciepłomierzy do wody, mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 04.03.1997

Wagi tensometryczne i przemysłowe linie wagowe, inż. Aleksander Bąkowski (PIAP), 04.03.1997

Obiektowe przyrządy do sprawdzania i kalibracji aparatury kontrolno-pomiarowej, mgr inż. Janusz Pieńkowski (PIAP), 05.03.1997

Firma BOSCH – pełna automatyka przemysłowa od jednego dostawcy, mgr inż. Grzegorz Szkaradek (PIAP), 05.03.1997

Turbinowy licznik mleka w legalizowanych instalacjach pomiarowych autocystern, mgr inż. Wojciech Winiarski (PIAP), 05.03.1997

Monitoring przemysłowy – wizualizacja procesów, pomiary, sygnalizacje, zdalne sterowanie, alarmowanie i raportowanie – na przykładzie systemu zarządzania dystrybucją energii, mgr inż. Tomasz Mańkowski (PIAP), 05.03.1997

Możliwości badawcze akredytowanego laboratorium PIAP-LAB, mgr inż. Kazimierz Majdan (PIAP), 06.03.1997

Bremeński model wdrażania systemów jakości, mgr inż. Grzegorz Kazimierski (PIAP), 06.03.1997

Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów, prof. dr hab. Jerzy Podracki (Uniwersytet Warszawski), 18.03.1997

Sterowniki SIMATIC S7 w systemach sterowania procesów ciągłych, mgr inż. Andrzej Ciuk (Siemens Sp. z o.o.), 08.04.1997

Przyrządy pomiarowe do monitorowania jakości ścieków, pomiaru poziomu i przepływu ścieków oraz urządzenia do sterowania, zbierania i transmisji danych poprzez modemy radiowe lub telefoniczne, przedstawiciel firmy INTROL, 09.04.1997

Komputerowe wspomaganie wdrażania Systemów Jakości w małych i średnich przedsiębiorstwach; metoda PIAP-BQM, mgr inż. Grzegorz Kazimierski (PIAP), 22.04.1997

Międzynarodowe Targi Przemysłowe – Hannover oraz CEBIT '97 – Hannover, przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 06.05.1997

Aktualne trendy w robotyce i przemysłowych systemach wizyjnych, na podstawie materiałów z 28. International Symposium of Robots oraz International Robots and Vision Show (Detroit, maj 1997), mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 20.05.1997

Elementy i struktury manipulatorów FESTO, mgr inż. Jerzy Horecki (FESTO Sp. z o.o.), 20.05.1997

Charakterystyki użytkowe chwytaków z napędem pneumatycznym i elektrycznym, dr inż. Jan Barczyk (Politechnika Warszawska), 20.05.1997

Nowa konstrukcja robota przemysłowego podwieszonego do zastosowań w transporcie ciekłego szkła typu IRs-2, mgr inż. Tadeusz Sarnowski (ZAP S.A.), 20.05.1997

Zrobotyzowany system automatycznego sterowania i kontroli procesu regeneracji metodą napawania dla detali o zmiennych kształtach, mgr inż. Tadeusz Sarnowski (ZAP S.A.), 20.05.1997

Rezultaty projektu w obszarze sieci miejscowych i ich integracji z sieciami wyższych poziomów, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 03.06.1997

Rezultaty projektu w obszarze sieci lokalnych – osiągnięcia PIAP i współwykonawców projektu, dr inż. Wiesław Stańczak (PIAP), 03.06.1997

Sieć miejscowa LonWorks – instalacja badawcza w Instytucie, rezultaty badań perspektywy aplikacji w kraju oraz oferta PIAP, mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 03.06.1997

semestr jesienny 1997

Robotyka w dydaktyce, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, Politechniki Warszawskiej, Akademii Górniczo-Hutniczej, Politechniki Gdańskiej, Politechniki Poznańskiej, Politechniki Śląskiej, Politechniki Wrocławskiej, Łódzkiej, 17.06.1997

Systemy eksperckie i ich zastosowania, prof. dr hab. inż. Wiesław Traczyk (Politechnika Warszawska), 07.10.1997

Nowe zasady przyznawania środków na projekty celowe i celowe zamawiane oraz wyjaśnienia dotyczące formułowania wniosków, mgr inż. Przemysław Zbichorski (Komitet Badań Naukowych), 21.10.1997

Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych, mgr Anna Mazik-Krysińska (Polski Komitet Normalizacyjny), 28.10.1997

Nowe rozwiązania przemienników częstotliwości serii FREQVAR – charakterystyka, zamierzenia rozwojowe, mgr inż. Bogdan Jarzębowski (OBRUSN), 18.11.1997

Serwonapędy dla silników bezszczotkowych, dr hab. inż. Krzysztof Karwowski (OBRUSN), 18.11.1997

Tyrystorowe układy łagodnego rozruchu serii SOFTVAR, inż. Jan Szczepkowski, inż. Edward Kulig (OBRUSN), 18.11.1997

Automatyka energoelektronicznych układów napędowych – zastosowania, mgr inż. Lech Bożenko (OBRUSN), 18.11.1997

Nowości w zakresie rodziny robotów ABB (uwagi użytkownika), mgr inż. Marek Petz (PIAP), 02.12.1997

Stanowisko do zgrzewania blach przerywacza ciągu w piecach gazowych – zastosowanie robota przemysłowego IRB 6000 produkcji firmy ABB, mgr inż. Grzegorz Szkaradek (PIAP), 02.12.1997

Pochłaniacze energii do napędów pneumatycznych urządzeń robotyki, dr inż. Jacek Kościelny (Politechnika Warszawska), 02.12.1997

Modele regułowe fuzzy logic (Takagi Sugeno) i ich zastosowanie w regulacji, doc. dr inż. J. Pułaczewski (Politechnika Warszawska), 16.12.1997

Wykorzystanie regulatora fuzzy logic zintegrowanego ze sterownikiem PLC w układach napędowych, dr inż. A. Ruda (Politechnika Warszawska), 16.12.1997

1998

Wykorzystanie możliwości współczesnych, ogólnodostępnych banków danych, mgr inż. Krystyna Siwek (Information Processing Centre), 06.01.1998

Problematyka sterowania pozycyjnego napędu pneumatycznego, dr hab. inż. Krzysztof Janiszowski, dr inż. Mariusz Olszewski (Politechnika Warszawska), 20.01.1998

semestr wiosenny 1998

Struktury i algorytmy optymalizacji bieżącej punktów pracy procesów technologicznych, dr hab. inż. Piotr Tatjewski (Politechnika Warszawska), 25.02.1998

Nowoczesne układy sensoryczne w komputerowych systemach nadzoru stanowisk pomiarowych i montażowych, Eugeniusz Lisowski, mgr inż. Marek Petz, mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 10.03.1998

Komputerowe stanowisko TEC-LEG-3 do sprawdzania elektronicznych przeliczników energii cieplnej wody, mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 10.03.1998

Jak uzyskać dofinansowanie KBN na automatyzację i modernizację maszyn linii produkcyjnych i technologii?, dr inż. Jan Jabłkowski (PIAP), 11.03.1998

Certyfikacja wyrobów na potrzeby sektora automatyki, robotyki i zintegrowanych systemów wytwarzania prowadzona przez PIAP-OCW, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 11.03.1998

System pomiarowy SCANLAB-W na elementach sieci LonWorks do monitorowania warunków środowiskowych w laboratoriach, mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 12.03.1998

Przepływomierz EDM – czyli jak prosto i tanio zrealizować pomiar przepływu cieczy przyrządem o wysokim poziomie technicznym, mgr inż. Wojciech Winiarski (PIAP), 12.03.1998

Mikroprocesorowy regulator MRP-42C do automatyzacji procesów ciągłych oraz oprogramowanie narzędziowe do tworzenia nadrzędnych stacji operatorskich, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 13.03.1998

Komputerowy system METROTERM DAC 20 do monitorowania temperatury w silosach i elewatorach zbożowych oraz iskrobezpieczne sondy pomiarowe temperatury dla tego systemu, dr inż. Andrzej Maciej Kobosko (PIAP), 13.03.1998

Projekt badawczy zamawiany PBZ-31-05. Sieciowe systemy komunikacyjne integrujące automatyzację wytwarzania, prof. dr inż. Tadeusz Missala, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), przedstawiciel Instytutu Technologii Maszyn i Automatyzacji Politechniki Wrocławskiej, 24.03.1998

FIX Dynamics firmy Intellution – zintegrowany system programów przemysłowych dla Windows NT w technologii obiektowej, mgr inż. Jerzy Białousz, mgr inż. Zbigniew Betkier (AB-MICRO s.c.), 07.04.1998

Aspekty kompatybilności elektromagnetycznej i bezpieczeństwa funkcjonalnego, prof. dr inż. Tadeusz Missala (PIAP), 21.04.1998

Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów, prof. dr hab. Jerzy Podracki (Uniwersytet Warszawski), 05.05.1998

Współpraca robotów przy manipulowaniu wspólnym obiektem, dr inż. Wojciech Szynkiewicz (Politechnika Warszawska), 19.05.1998

Wybrane zagadnienia konstrukcji i sterowania mobilnych robotów inspekcyjno-interwencyjnych, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski, mgr inż. Wojciech Klimasara, mgr inż. Adam Andrzejuk, mgr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 19.05.1998

Informacja o XXIX Międzynarodowym Sympozyjum Robotów Przemysłowych (Birmingham 27–30.04.1998), prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 19.05.1998

Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE'98, przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 02.06.1998

Mikromechanika krzemowa, dr inż. Jan Dziuban (Politechnika Wrocławska), 02.07.1998

Problemy automatyki, robotyki i pomiarów w inżynierii biomedycznej, prof. dr hab. inż. Władysław Torbicz (PAN), 06.10.1998

Gawęda na temat drogi życiowej pracownika nauki, prof. dr hab. inż. Tadeusz Kaczorek (Politechnika Warszawska), 06.10.1998

Autodesk Mechanical Desktop – CAD-owski system do projektowania przestrzennego, mgr inż. Fabian Stasiak (APLIKOM 2001), 20.10.1998

Projektowanie CAD maszyn i urządzeń w systemie MB firmy Item, mgr inż. Lech Bożenko (OBR Urządzeń Sterowania Napędów – Toruń), 03.11.1998

Genesis 32 – oprogramowanie do automatyzacji procesów, mgr inż. Maciej Bębenek (TRANSTEK), 17.11.1998

Monitoring przemysłowy na przykładzie systemu opracowanego dla Zakładu Energetycznego Huty Stalowa Wola SA, mgr inż. Tomasz Mańkowski, mgr inż. Andrzej Bratek (PIAP), 17.11.1998

Kulisy warsztatu pracy naukowca w świetle osobistych doświadczeń, prof. dr hab. inż. Tadeusz Kaczorek (Politechnika Warszawska), 01.12.1998

Robot do kontroli i czyszczenia rurociągów, dr inż. Józef Lubkiewicz (Przedsiębiorstwo Usług Antykorozyjnych CORPROTECT s.c. W. Bogotko, J. Lubkiewicz), 01.12.1998

Wykrywanie i lokalizacja wycieków z rurociągów przesyłowych cieczy, dr inż. Ryszard Sobczak (PIAP), 01.12.1998

Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów – cd., prof. dr hab. Jerzy Podracki (Uniwersytet Warszawski), 15.12.1998

1999

Merealogiczne podstawy sterowania w systemach rozproszonych, prof. dr hab. Lech Polkowski (Polsko-Japońska Wyższa Szkoła Technik Komputerowych), 05.01.1999

Laboratorium robotyki w PJWSTK – perspektywy rozwojowe, prof. dr hab. Lech Polkowski (Polsko-Japońska Wyższa Szkoła Technik Komputerowych), 05.01.1999

Manipulator wielokorbowy bez ograniczeń konfiguracji, dr inż. Kazimierz Nazarczuk (Politechnika Warszawska), 05.01.1999

Architektura sterownika robota POLYCRANK, mgr inż. Urszula Kręglewska (Politechnika Warszawska), 05.01.1999

Zastosowanie robota IRB 1400 i wynikające z tego korzyści, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 05.01.1999

Prezentacja Centrum, dr inż. Adam Legat (Centrum Naukowo-Techniczne Kolejnictwa), 19.01.1999

Wybrane metody badań i analizy wyników stosowane przy pomiarach dynamicznych taboru kolejowego, mgr inż. Witold Groll (Centrum Naukowo-Techniczne Kolejnictwa), 19.01.1999

Stanowisko badawcze kolejowych zestawów z kołami przestawnymi na różne szerokości torów – konstrukcja, działanie, program badań, mgr inż. Mirosław Lustych (Centrum Naukowo-Techniczne Kolejnictwa), 19.01.1999

Stanowisko badania par ciernych hamulców, mgr inż. Adam Osiak (Centrum Naukowo-Techniczne Kolejnictwa), 19.01.1999

semestr wiosenny 1999

Zautomatyzowane optycznie metody pomiaru kształtu, przemieszczeń i odkształceń obiektów rozpraszających, prof. dr hab. inż. Małgorzata Kujawińska (Politechnika Warszawska), 23.02.1999

Układy bezpieczeństwa pracy na maszynach – przegląd norm, mgr inż. Bronisław Kołodziejczyk (DUKAT – Warszawa), 09.03.1999

Problemy sprawdzania i legalizacji liczników energii cieplnej – oferta PIAP dla energetyki cieplnej, mgr inż. Tadeusz Goszczyński, mgr inż. Elżbieta Jachczyk (PIAP), 23.03.1999

Właściwości funkcjonalne uniwersalnego regulatora procesów ciągłych MRP-42 i jego praca w sieciowych systemach sterowania komputerowego, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 23.03.1999

Pomiary przepływu i parametrów fizyko-chemicznych cieczy w zastosowaniach przemysłowych, mgr inż. Tomasz Krakowiak, mgr inż. Robert Głębocki (PIAP) 24.03.1999

Stanowiska diagnostyczne integrujące czujniki różnych wielkości fizycznych – na przykładzie automatycznego pomiaru geometrii kineskopu, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 24.03.1999

Roboty spawalnicze firmy Panasonic, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 25.03.1999

Roboty i manipulatory w obsłudze maszyn i procesów – przykłady zastosowań, mgr inż. Marek Petz (PIAP), Zbigniew Pilat, 25.03.1999

Dlaczego certyfikat bezpieczeństwa PIAP-OCW jest dobrym gwarantem swobodnego obrotu wyrobów i odpowiedzialnych zastosowań?, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 26.03.1999

O badaniach odporności na zaburzenia elektromagnetyczne w laboratorium PIAP-LAB, mgr inż. Czesław Godzisz (PIAP), 26.03.1999

Roboty spawalnicze Pana Robo firmy Panasonic, mgr inż. Marek Petz, mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 30.03.1999

Demonstracja adaptacji regulatora PID RF-537, dr inż. Zbigniew Świder, prof. dr hab. inż. Leszek Trybus (Politechnika Rzeszowska), 13.04.1999

Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych – cd., prof. dr hab. Jerzy Podracki (Uniwersytet Warszawski), 27.04.1999

Międzynarodowe Targi przemysłowe HANNOVER MESSE'99, przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 11.05.1999

Mechanism and Control of Mobile Robot, prof. Shin-ichi Aoshima (Ibaraki University), 25.05.1999

Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: Ogólna charakterystyka projektu, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP), 25.05.1999

Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: Projekt oraz realizacja konstrukcji prototypu robota, mgr inż. Wojciech Klimasara (PIAP), 25.05.1999

Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: Architektura i realizacja sterowania robota, mgr inż. Adam Andrzejuk (PIAP), 25.05.1999

semestr jesienny 1999

Systemy komputerowo wspomaganego planowania produkcji; perspektywy i ograniczenia, prof. dr hab. inż. Zbigniew Banaszak (Politechnika Zielonogórska), 12.10.1999

Zyski i straty na drodze do Społeczeństwa Informacyjnego, dr inż. Jerzy A. Supel (PAN), 26.10.1999

Problem Roku 2000?, dr inż. Marian Wrzesień (PIAP), 26.10.1999

Projektowanie układów kontrolno-pomiarowych i systemów SCADA/MMI, mgr inż. Paweł Hoerner de Roithberg (JANBIT – przedstawiciel National Instruments), 09.11.1999

Rola i zadania Oddziału Certyfikacji Wyrobów PIAP-OCW w kształtowaniu bezpieczeństwa użytkowania oraz jakości wyrobów sektora automatyki, prof. dr inż. Tadeusz Missala (PIAP), mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 23.11.1999

Czujnik wizyjny SIMATIC VS 710 firmy Siemens – charakterystyka techniczna, profile zastosowań i oferta usług Instytutu, dr inż. Andrzej Syryczyński, mgr inż. Jacek Dunaj (PIAP), 07.12.1999

Prezentacja programu SHERLOCK 32 przeznaczonego do budowania, testowania i wdrażania aplikacji związanych z przetwarzaniem i analizą obrazu, mgr inż. Lech Nowakowski (PIAP), 07.12.1999

Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych – cd., prof. dr hab. Jerzy Podracki (Uniwersytet Warszawski), 14.12.1999

2000

Sterowniki PSW i WWT z komunikacją CAN, prof. dr hab. inż. Leszek Trybus, mgr inż. J. Cieślak, mgr inż. W. Mikluszka, dr inż. Z. Świder (Politechnika Rzeszowska), 11.01.2000

Międzynarodowe sympozjum robotów przemysłowych TOKIO '99 – informacje o pracach badawczych i nowych zastosowaniach, prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 25.01.2000

Mikrochwytaki – budowa i zastosowanie, dr inż. Jan Barczyk (Politechnika Warszawska), 25.01.2000

Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny – wyniki badań, mgr inż. Wojciech Klimasara, mgr inż. Tomasz Krakówka (PIAP), 25.01.2000

semestr wiosenny 2000

Optymalizacja decyzji w sytuacjach sterowania i zarządzania, prof. dr hab. inż. Krzysztof Malinowski (Politechnika Warszawska), 29.02.2000

Specjalistyczne systemy firmy Siemens przeznaczone do sterowania produkcją w przemyśle samochodowym, mgr inż. Bogdan Kietzman (Siemens Sp. z o.o.), 14.03.2000

Nowoczesne systemy automatyki przemysłowej oparte na sieciach ControlNet i DeviceNet oraz oprogramowanie Rockwell Software, mgr inż. Cezary Jędra (Rockwell Automation Sp. z o.o.), 28.03.2000

Pomiar pH elektrodami półprzewodnikowymi – technologia ułatwiająca życie pomiarowca, mgr inż. Robert Głębocki (PIAP), 11.04.2000

Urządzenie do automatycznego poboru próbek jako tani sposób monitorowania wody i ścieków, mgr inż. Robert Głębocki (PIAP), 11.04.2000

Uniwersalny regulator procesów ciągłych MRP-42C oraz prace rozwojowe PIAP w zakresie urządzeń automatyki przemysłowej, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 11.04.2000

Komputerowe stanowiska pomiarowe TEC-LEG-3 i KAL-LEG do badań części składowych ciepłomierzy oraz problemy ich legalizacji, mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 11.04.2000

Specjalistyczne przepływomierze do cieczy lepkich, mgr inż. Tomasz Krakowiak (PIAP), 12.04.2000

Przykłady integracji nowych stanowisk zrobotyzowanych z istniejącymi instalacjami, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 12.04.2000

Wizyjna kontrola jakości wytwarzania – usługi i produkty oferowane przez Instytut, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 13.04.2000

Wykrywanie i lokalizacja wycieków z rurociągów magistralnych, dr inż. Ryszard Sobczak (PIAP), 13.04.2000

Systemy monitoringu temperatur do obiektów magazynowych produktów zboża z silnym zapyleniem, dr inż. Andrzej Maciej Kobosko (PIAP), 13.04.2000

Krajowe zasady wprowadzania do obrotu handlowego wyrobów sektora automatyki, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 14.04.2000

Badania typu przyrządów pomiarowych w aspekcie prób środowiskowych, dr inż. Andrzej Sawicki (PIAP), 14.04.2000

Międzynarodowe Targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2000, przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 09.05.2000

Wizyjna kontrola jakości wytwarzania – usługi i produkty oferowane przez Instytut, dr inż. Andrzej Syryczyński, mgr inż. Jacek Dunaj (PIAP), 23.05.2000

Wystąpienia publiczne – podstawowe zasady, prof. dr hab. Jerzy Bralczyk (Uniwersytet Warszawski), 06.06.2000

An Optimization for the Multi-route Searching Problem, professor Yoshio Hamamatsu, PhD Eng. (Ibaraki University), 20.06.2000

Graficzny interfejs robota mobilnego GUI-MR, mgr inż. Maciej Kozyra (PIAP), 20.06.2000

Problem wyboru akcji w rozproszonych sterownikach robotów mobilnych, mgr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 20.06.2000

semestr jesienny 2000

Optymalizacja w projektowaniu inżynierskim, prof. dr hab. inż. Witold Gutkowski (Instytut Podstawowych Problemów Techniki – PAN), 10.10.2000

SMT – Montaż Powierzchniowy, Produkcja Małoseryjna, Naprawy i Serwis, mgr inż. Czesław Ruszowski (Production Solution Sp. z o.o.), 24.10.2000

System nadzoru prób silnika odrzutowego, mgr inż. Andrzej Bratek, mgr inż. Kazimierz Majdan, dr inż. Rafał Więcko (PIAP), 07.11.2000

Systemy monitoringu i sterowania dla gospodarki wodno-ściekowej, mgr inż. Marcin Gliński (PIAP), 07.11.2000

Rozwój koncepcji zarządzania jakością, dr inż. Elżbieta Krodkiewska-Skoczylas (Politechnika Warszawska), 21.11.2000

Tradycja i teraźniejszość działań pro jakościowych w PIAP, prof. dr inż. Tadeusz Missala (PIAP), 21.11.2000

Zasady wprowadzenia do obrotu produktów z sektorów: automatyki i informatyki, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 21.11.2000

Zapożyczenia w kulturze języka i badaniach lingwistycznych, dr hab. Jadwiga Linde-Usiekniewicz (Uniwersytet Warszawski), 05.12.2000

Rockwell Software – Od poziomu maszyny do poziomu informatycznego, mgr inż. Cezary Jędra (Rockwell Automation Sp. z o.o.), 19.12.2000

2001

Niezawodność komunikacji bez przewodów, mgr inż. Konrad Grohs (ASTOR Sp. z o.o.), 09.01.2001

Problem wyboru akcji w rozproszonych sterownikach robotów mobilnych, dr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 23.01.2001

Metody kalibracji robotów, dr inż. Zbigniew Buśko, dr inż. Janusz Frączek, prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), mgr inż Marek Kęciek, mgr inż. Wojciech Klimasara, mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 23.01.2001

Wyniki wstępnych badań manipulatora robota POLYCRANK, dr inż. Krzysztof Mianowski, dr inż. Kazimierz Nazarczuk, mgr inż. Sławomir Łuszczak (Politechnika Warszawska), 23.01.2001

Stanowisko do badania procesów obróbki mechanicznej z robotem RNT, dr inż. Krzysztof Mianowski, dr inż. Kazimierz Nazarczuk, dr inż. Marek Wojtyra (Politechnika Warszawska), 23.01.2001

Informacje o sympozjum NATO – Bezzałogowe pojazdy w zastosowaniach militarnych, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP), 23.01.2001

semestr wiosenny 2001

Szybkie prototypowanie, prof. dr hab. inż. Maciej Bossak (Politechnika Warszawska), 13.03.2001

Monitorowanie stanów awaryjnych urządzeń przy pomocy komunikatów przesyłanych na telefon komórkowy, mgr inż. Roman Szewczyk (PIAP), 28.03.2001

Legalizacja ciepłomierzy – punkt legalizacyjny w PIAP i jego możliwości, mgr inż. Elżbieta Jachczyk, mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 28.03.2001

Szanse i zagrożenia dla krajowego sektora automatyki w aspekcie przystąpienia do Unii Europejskiej, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 28.03.2001

Wizyjne systemy kontroli jakości – oferta PIAP, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 28.03.2001

Oferta PIAP w zakresie urządzeń do automatyzacji procesów wolnozmiennych, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 29.03.2001

Wykorzystanie statystycznej kontroli jakości do oceny procesu technologicznego produkowanego wyrobu, dr inż. Andrzej Sawicki (PIAP), 29.03.2001

Źródła i przetwarzanie energii w XXI wieku, prof. dr hab. inż. Roman Domański (Politechnika Warszawska), 10.04.2001

Perspektywy wykorzystania energii słonecznej w warunkach krajowych, dr hab. inż. Zbysław Pluta (Politechnika Warszawska), 10.04.2001

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2001 oraz CEBIT – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP (PIAP), 08.05.2001

Wyniki badań chodu czteronożnego minirobota kroczącego AIBO'SONY, prof. dr inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 22.05.2001

Wstępne wyniki eksploatacji robotów mobilnych SR 11 INSPECTOR, mgr inż. Ignacy Bojanek, mgr inż. Adam Andrzejuk (PIAP), 22.05.2001

Relacja z ISR 2001, Seul 19–21 kwietnia 2001 r. oraz RAAD 2001, *Wiedeń 16–18 maja 2001 r.*, prof. dr hab. inż. Adam Morecki (Politechnika Warszawska), 22.05.2001

Nowości w programie produkcyjnym firmy FESTO, mgr inż. Jacek Budzyński, dr inż. Zbigniew Chudzik (FESTO Sp. z o.o.), 29.05.2001

semestr jesienny 2001

Doświadczenia Wrocławskiego Centrum Transferu Technologii (WCTT), prof. dr hab. inż. Jan Koch (Wrocławskie Centrum Transferu Technologii, Politechnika Wrocławska), 16.10.2001

Algorytm regulacji typu SMC dla serwomechanizmu robota, doc. dr inż. Jerzy Pułaczewski (Politechnika Warszawska), 06.11.2001

Nowe podejście do zarządzania jakością w przedsiębiorstwach i jednostkach badawczo-rozwojowych, dr inż. Elżbieta Krodkiewska-Skoczylas (Politechnika Warszawska), 20.11.2001

Niebieska optoelektronika – wybrane zastosowania półprzewodnikowych źródeł i detektorów promieniowania UV i niebieskiego, płk dr hab. inż. Zygmunt Mierczyk (Wojskowa Akademia Techniczna), 04.12.2001

Wystąpienia publiczne – podstawowe zasady cd., prof. dr hab. Jerzy Bralczyk (Uniwersytet Warszawski), 18.12.2001

2002

Nowe napędy elektryczne dla 23 mm Armaty Morskiej, doc. dr inż. Piotr Jabłoński, mgr inż. Marek Pachuta (PIAP), 08.01.2002

Wizyjne stanowisko kontroli końcowej w zakładach Faurecia Fotele Samochodowe, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 08.01.2002

Prototyp a wersja komercyjna – rozwój robotów klasy „Inspector", mgr inż. Ignacy Bojanek, mgr inż. Adam Andrzejuk (PIAP), 22.01.2002

Robot POLYCRANK w zastosowaniu do nakładania twardych pokryć z wykorzystaniem palnika laserowego i/lub plazmowego, dr inż. Krzysztof Mianowski, dr inż. Kazimierz Nazarczuk, mgr inż. Sławomir Łuszczak (Politechnika Warszawska), 22.01.2002

Miniaturowe roboty inspekcyjne, dr inż. Mariusz Olszewski, mgr inż. Rafał Chojecki (Politechnika Warszawska), 22.01.2002

semestr wiosenny 2002

Zastosowania metody zliczania pojedynczych fotonów, prof. dr hab. inż. Ryszard Jabłoński (Politechnika Warszawska), 05.03.2002

Europejskie zasady dopuszczenia do stosowania wyrobów automatyki i pomiarów adresowane do użytkownika, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 20.03.2002

Systemy monitoringu dla obiektów z zagrożeniem wybuchowym, dr inż. Andrzej Maciej Kobosko (PIAP), 20.03.2002

Nadzór urządzeń technologicznych za pomocą telefonu komórkowego – doświadczenia aplikacyjne, mgr inż. Roman Szewczyk (PIAP), 21.03.2002

Sprawdzanie ciepłomierzy – nowe urządzenia – nowe możliwości – oferta PIAP, mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 21.03.2002

Legalizacja części składowych ciepłomierzy do wody – przepisy, możliwości punktu legalizacyjnego w PIAP, mgr inż. Elżbieta Jachczyk (PIAP), 21.03.2002

Struktura, funkcje i parametry Modułowo-Aparaturowego Systemu Automatyki Przemysłowej MASAP produkcji PIAP, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 21.03.2002

Kontrola produktów i procesów wytwarzania za pomocą technik wizyjnych, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 21.03.2002

Postęp w budowie i nawigacji oraz tendencje rozwojowe bezpilotowych aparatów latających, dr inż. Zbigniew Koruba (Politechnika Świętokrzyska), 09.04.2002

Nowe zasady finansowania przez KBN projektów celowych, mgr inż. Przemysław Zbichorski (Komitet Badań Naukowych), 23.04.2002

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2002 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP (PIAP), 07.05.2002

Systemy mobilne zwiększające bezpieczeństwo publiczne, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP), dr inż. Artur Wieczyński, 21.05.2002

Maszyna czteronożna LAVA i maszyny sześcionożne GROVEN: rozważania na temat mechaniki i sterowania, prof. dr hab. inż. Teresa Zielińska (Politechnika Warszawska), 21.05.2002

Kierunkowa transformata Hougha i jej zastosowanie, dr inż. Barbara Siemiątkowska (PAN), 21.05.2002

semestr jesienny 2002

Nowe trendy w automatyce, prof. dr hab. inż. Jan Kościelny (Politechnika Warszawska), 22.10.2002

System jakości w przemyśle motoryzacyjnym wg. normy ISO/TS 16949:2002, mgr inż. Wojciech Klimasara (PIAP), 05.11.2002

Bezpieczeństwo maszyn i urządzeń w świetle norm europejskich i wymagań CE, mgr inż. Bronisław Kołodziejczyk (AUTOMATECH Sp. z o.o.), 19.11.2002

Optoelektroniczne urządzenia i systemy automatyki, dr inż. Sławomir Demianiuk (SICK Sp. z o.o.), 03.12.2002

Kultura języka – Tradycja i nowoczesność w polszczyźnie a język techniki, mgr Anna Mazik-Krysińska (Polski Komitet Normalizacyjny), 17.12.2002

2003

Możliwości zabudowy urządzeń automatyki – wyroby firmy RITTAL, mgr inż. Piotr Bojar, mgr Rafał Pańczak (RITTAL Sp. z o.o.), 07.01.2003

semestr wiosenny 2003

Sterowanie i monitoring obiektów za pośrednictwem sieci Internet, mgr inż. Leszek Wolski (Instytut Elektrotechniki Oddział Gdańsk), 21.01.2003

Małe i średnie roboty w zastosowaniach antyterrorystycznych – przegląd konstrukcji, dr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 04.02.2003

Robin Heart i inne roboty w kardiochirurgii – stan aktualny i perspektywy rozwoju, dr Zbigniew Nawrat (Fundacja Rozwoju Kardiologii, Zabrze), 04.02.2003

Projektowanie manipulatorów robotów chirurgicznych i planowanie przebiegu operacji z wykorzystaniem modeli komputerowych, dr inż. Krzysztof Mianowski (Politechnika Warszawska), 04.02.2003

Roboty mobilne w dydaktyce – przegląd wybranych rozwiązań, mgr inż. Maciej Sajkowski, mgr inż. Tomasz Stenzel (Politechnika Śląska w Gliwicach), 04.02.2003

Mikroczujniki i mikrosystemy – stan aktualny i kierunki rozwoju, prof. dr hab. inż. Ryszard Jachowicz (Politechnika Warszawska), 11.03.2003

System transmisji informacji diagnostycznych, mgr inż. Rafał Kurianowicz (Instytut Systemów Sterowania, Chorzów), 18.03.2003

Metody zdalnego serwisowania układów pomiarowych i systemów automatyki z wykorzystaniem GPRS, mgr inż. Marcin Gliński (PIAP), 18.03.2003

Przenośne przyrządy serwisowe do wzorcowania i sprawdzania aparatury pomiarowej stosowanej w automatyce przemysłowej, dr inż. Barbara Janyszek, mgr inż. Zbigniew Jaworski (PIAP), 02.04.2003

Znakowanie CE przepustką polskich wyrobów automatyki na rynek europejski, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 02.04.2003

Iskrobezpieczny system monitorowania temperatury z czujnikami typu smart, dr inż. Andrzej Kobosko (PIAP), 02.04.2003

MASAP – tani, niezawodny system automatyzacji małych i średnich obiektów technologicznych, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 03.04.2003

Sprawdzanie ciepłomierzy – nowe urządzenia – nowe możliwości – oferta PIAP, mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 03.04.2003

Nowe możliwości wykorzystania sieci telefonii komórkowej (w tym GMS/GPRS) w monitoringu przemysłowym, mgr inż. Roman Szewczyk (PIAP), 03.04.2003

Nowe zastosowania technik wizyjnych w przemyśle, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 03.04.2003

Urządzenia elektryczne w wersji przeciwwybuchowej, mgr inż. Jan Goska, inż. Zbigniew Kiliś (PIAP), 15.04.2003

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2003 oraz CEBIT 2003 – Hannover – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP (PIAP), 29.04.2003

Problemy poprawności we współczesnym języku polskim (ze szczególnym uwzględnieniem języka technicznego), dr Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 13.05.2003

Modelowanie i symulacja robota eksperymentalnego, dr inż. Tadeusz Szkodny (Politechnika Śląska, Gliwice), 27.05.2003

Zastosowania robotów precyzyjnych MELFA produkcji Mitsubishi Electric, mgr inż. Grzegorz Zadykowicz (MPL Technology Sp. z o.o.), 27.05.2003

Roboty w rehabilitacji osób po udarze mózgu, mgr inż. Wojciech Klimasara (PIAP), 27.05.2003

semestr jesienny 2003

Drążenie danych i odkrywanie wiedzy z użyciem logiki rozmytej i obliczeń na słowach, prof. dr hab. inż. Janusz Kacprzyk (IBS PAN), 28.10.2003

ASTOR Sp. z o.o. – innowacyjne podejście do roli dostawcy automatyki przemysłowej, mgr inż. Konrad Grohs (MBA, ASTOR Sp. z o.o.), 04.11.2003

Wybrane zagadnienia badawcze w obszarze automatyki i robotyki prowadzone w Instytucie Sterowania i Inżynierii Systemów, prof. dr hab. inż. Krzysztof Kozłowski, dr inż. Piotr Dutkiewicz (Politechnika Poznańska, Instytut Sterowania i Inżynierii Systemów), 18.11.2003

Prace w obszarze automatyki i robotyki w Instytucie Automatyki i Inżynierii Informatycznej, dr inż. Piotr Skrzypczyński (Politechnika Poznańska), 18.11.2003

Problematyka niepewności pomiaru w świetle dokumentów międzynarodowych organizacji metrologicznych, mgr inż. Paweł Fotowicz (Główny Urząd Miar), 02.12.2003

Problemy poprawności we współczesnym języku polskim (ze szczególnym uwzględnieniem języka technicznego), dr Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 16.12.2003

2004

Pomiary wizyjne części po obróbce mechanicznej, mgr inż. Andrzej Nycz, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 04.01.2004

Interwencyjny robot SAFARI na potrzeby budownictwa wielkopłytowego, dr inż. Piotr Dutkiewicz, mgr inż. Marek Ławniczak, prof. dr hab. inż. Krzysztof Kozłowski (Politechnika Poznańska, Instytut Sterowania i Inżynierii Systemów), 20.01.2004

Zrobotyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy, mgr inż. Zbigniew Borkowicz (PIAP), 20.01.2004

Wspomagająco-neutralizujący robot SMR-100 Expert – rozwój konstrukcji, dr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 20.01.2004

semestr wiosenny 2004

Mikrotechnika – wprowadzenie, prof. dr hab. inż. Zdzisław Mrugalski (Politechnika Warszawska, Instytut Mikromechaniki i Fotoniki), 09.03.2004

Perspektywy rozwoju mikrotechniki w Polsce, dr hab. inż. Zygmunt Rymuza, prof. nzw. PW (Politechnika Warszawska), 09.03.2004

Współfinansowanie przedsięwzięć innowacyjnych w ramach projektów celowych Ministerstwa Nauki i Informatyzacji; ogólne zasady i przykłady realizacji, mgr inż. Przemysław Zbichorski (ekspert niezależny), dr inż. Jan Jabłkowski (PIAP), 24.03.2004

Program Dofinansowania Projektów Celowych dla Małych i Średnich Przedsiębiorstw realizowany przez Federację Stowarzyszeń Naukowo-Technicznych NOT, mgr inż. Przemysław Zbichorski (ekspert niezależny), mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 24.03.2004

Polish Technology Partnership – szybki i skuteczny dostęp do globalnych zasobów wiedzy technicznej, mgr inż. Tomasz Krakowiak (PIAP), 24.03.2004

Jak małe, prywatne przedsiębiorstwo może skorzystać z pieniędzy Unii Europejskiej, dr inż. Roman Szewczyk (PIAP), 24.03.2004

Właściwości funkcjonalne i parametry urządzeń systemu MASAP przeznaczonego do automatyzacji małych i średnich obiektów technologicznych, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 24.03.2004

Legalizacja ciepłomierzy do wody i ich części składowych w świetle obowiązujących przepisów, mgr inż. Elżbieta Jachczyk (PIAP), 24.03.2004

Systemy wizyjne w zastosowaniach do pomiarów części po obróbce mechanicznej, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 25.03.2004

Charakterystyka robotów KUKA; możliwości zastosowań, mgr inż. Marek Petz, mgr inż. Piotr Kostrzewa (PIAP), 25.03.2004

Oznaczenie CE przepustką wyrobów automatyki i pomiarów na Jednolity Rynek, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 25.03.2004

Mikroprocesorowe kalibratory ciśnienia serii PC-01, dr inż. Barbara Janyszek (PIAP), 25.03.2004

Systemy iskrobezpieczne według wymagań dyrektywy Wspólnoty Europejskiej ATEX 100A, prof. dr hab. inż. Jerzy Frączek (Politechnika Śląska), 06.04.2004

Kierunki rozwoju automatyki przemysłowej, mgr inż. Andrzej Ciuk, mgr inż. Wojciech Kuś (Siemens Sp. z o.o.), 27.04.2004

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2004 oraz CEBIT 2004 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 11.05.2004

Problemy poprawności we współczesnym języku polskim (ze szczególnym uwzględnieniem języka technicznego), dr Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 25.05.2004

Chwytaki z napędem elektrycznym; przegląd problematyki i rozwiązań, dr inż. Jan Barczyk (Politechnika Warszawska), 08.06.2004

Manipulatory wykonywane przez PIAP do instalacji przemysłowych, mgr inż. Marek Petz, Eugeniusz Lisowski (PIAP), 08.06.2004

Manipulatory przemysłowe na przykładzie opracowań dla Philips Lighting w Pile; wybrane zagadnienia konstrukcyjne i doświadczenia aplikacyjne, mgr inż. Ignacy Bojanek, mgr inż. Dariusz Grabowski, mgr inż. Lech Nowakowski (PIAP), 08.06.2004

semestr jesienny 2004

Systemy inteligentne i wspomaganie decyzji – nowe kierunki i wyzwania, prof. dr hab. inż. Janusz Kacprzyk (IBS PAN), 05.10.2004

Portal automatyka.pl i portale pokrewne, mgr Antoni Wojtulewicz, mgr inż. Łukasz Rostworowski (automatyka.pl Sp. z o.o.), 26.10.2004

Czujniki zbliżeniowe i ich nowe zastosowania, mgr inż. Piotr Linek (SELS Sp.j.), 09.11.2004

Terminale operatorskie ESA – terminale na miarę oczekiwań, mgr inż. Wojciech Znojek, mgr inż. Leszek Jabłoński (SABUR Sp. z o.o.), 23.11.2004

*Kolejna generacja sterowników w ofercie firmy SAIA-Burges*s, mgr inż. Wojciech Znojek, mgr inż. Leszek Klonowski (SABUR Sp. z o.o.), 23.11.2004

Probabilistyka lingwistyczna, czyli o rozwoju polszczyzny w XXI wieku, prof. dr hab. Stanisław Dubisz (Uniwersytet Warszawski, Instytut Języka Polskiego), 14.12.2004

2005

Optyczne metody badań mikroelementów i mikrosystemów MEMS i MOEMS, prof. dr hab. inż. Krzysztof Patorski, prof. dr hab. inż. Małgorzata Kujawińska, dr inż. Leszek Sałbut (Politechnika Warszawska, Instytut Mikromechaniki i Fotoniki), 11.01.2005

Wieloagentowe sterowanie zrobotyzowanymi systemami wytwarzania, dr hab. inż. Jerzy Zając (Politechnika Krakowska, Instytut Technologii Maszyn i Automatyzacji Produkcji), 25.01.2005

Chwytaki z napędem elektrycznym – przegląd problematyki i rozwiązań, dr inż. Jan Barczyk (Politechnika Warszawska), 25.01.2005

Stan rynku robotów mobilnych, dr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 25.01.2005

semestr wiosenny 2005

O etyce inżynierskiej, prof. dr hab. inż. Wojciech Gasparski (Centrum Etyki Biznesu, Polska Akademia Nauk PAN i Wyższa Szkoła Przedsiębiorczości i Zarządzania im. L. Konarskiego), 08.03.2005

Co daje wortal AutomatykaOnLine, mgr Anna Nozdryn-Płotnicka, Ewa Łukowiak (SABUR Sp. z o.o.), 22.03.2005

Jak wykorzystać światową sieć ekspertów Technology Partnership do rozwiązania problemów technicznych w Twojej firmie, mgr inż. Paweł Kubiński, mgr inż. Jacek Zieliński (PIAP), 06.04.2005

Zastosowanie systemów wizyjnych w technikach kontroli jakości wytwarzania, mgr inż. Krzysztof Pluta (PIAP), 06.04.2005

Nowe instalacje robotów KUKA Roboter GmbH w Polsce, mgr inż. Cezary Wolski (PIAP), 06.04.2005

Legalizacja ciepłomierzy do wody w świetle obowiązujących przepisów, mgr inż. Elżbieta Jachczyk (PIAP), 07.04.2005

Sprawdzanie i legalizacja ciepłomierzy – testery i stanowiska z PIAP, mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 07.04.2005

Iskrobezpieczny system zdalnego monitorowania temperatury w elewatorach zbożowych, dr inż. Andrzej Maciej Kobosko, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 07.04.2005

Jak sobie radzić z oznakowaniem CE w automatyce i pomiarach, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 07.04.2005

Zagadnienia współczesnych sieci komputerowych, prof. dr hab. inż. Krzysztof Malinowski (Politechnika Warszawska), 19.04.2005

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2005 oraz CEBIT 2005 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 10.05.2005

Nowe zjawiska w polszczyźnie; stan języka i regulacje językoznawców, dr Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 24.05.2005

Robotyka serwisowa – stan i perspektywa, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (Komitet Robotyki POLSPAR), 07.06.2005

Inteligentny system mobilny wspomagający bezpieczeństwo środków transportu, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski, dr inż. Artur Wieczyński, dr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 07.06.2005

Laboratorium badawcze robotyki i automatyzacji produkcji w Politechnice Szczecińskiej, dr inż. Artur Berliński, dr inż. Andrzej Jardzioch, mgr inż. Piotr Pawlukowicz, mgr inż. Mariusz Sosnowski, prof. dr hab. inż. Jerzy Honczarenko (Politechnika Szczecińska), 07.06.2005

semestr jesienny 2005

Wybrane techniki przetwarzania sekwencji obrazów w zastosowaniu do śledzenia robotów mobilnych, prof. dr hab. inż. Andrzej Kasiński (Politechnika Poznańska), 11.10.2005

Wyrażanie niepewności pomiaru w świetle najnowszych propozycji Międzynarodowego Biura Miar, mgr inż. Paweł Fotowicz (Główny Urząd Miar), 25.10.2005

Tematyka badań Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechniki Warszawskiej, ze szczególnym uwzględnieniem robotyki i rozpoznawania wzorców, prof. dr hab. inż. Piotr Tatjewski, prof. dr hab. inż. Cezary Zieliński, prof. dr hab. inż. Włodzimierz Kasprzak (Politechnika Warszawska), 08.11.2005

Bezpieczeństwo funkcjonalne na służbie ochrony środowiska, prof. dr inż. Tadeusz Missala (PIAP), 22.11.2005

Zarządzanie jakością w obszarze badań i rozwoju technologii, mgr inż. Kazimierz Majdan (PIAP), 22.11.2005

Sterowanie procesami biznesowymi przy pomocy systemów zarządzania przepływem pracy – nowe podejście, mgr inż. Bartłomiej Gaweł, dr inż. Piotr Łebkowski (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza), 22.11.2005

Ekonomiczne aspekty wdrożeń systemów klasy ERP w MSP, mgr inż. Justyna Patalas, dr inż. Sławomir Kłos, dr inż. Sebastian Saniuk (Uniwersytet Zielonogórski), 22.11.2005

Efektywny dostęp do wiedzy technicznej a rozwój gospodarki innowacyjnej, mgr inż. Marcin Gliński (PIAP), 22.11.2005

Wpływ procesów innowacyjnych na wzrost konkurencyjności przedsiębiorstw, mgr Bożena Kalinowska (PIAP), 22.11.2005

O najważniejszych zasadach poprawności językowej (na przykładzie metafor i frazeologii, dr Katarzyna Kłosińska (Uniwersytet Warszawski), 13.12.2005

2006

Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony, dr inż. Andrzej Syryczyński, mgr inż. Ignacy Bojanek, inż. Damian Buliński, mgr inż. Jacek Dunaj, mgr inż. Piotr Kostrzewa, mgr inż. Marek Pachuta, mgr inż. Zbigniew Kostrzewa (PIAP), 10.01.2006

Projektowanie stanowisk zrobotyzowanych z wykorzystaniem oprogramowania RobotStudio, mgr inż. Robert Jastrzębski (ABB Sp. z o.o.), 24.01.2006

Systemy bezpieczeństwa stanowisk produkcyjnych z robotami firmy FANUC, mgr inż. Tomasz Lech, mgr inż. Konrad Grohs (ASTOR Sp. z o.o.), 24.01.2006

Mały robot wsparcia inspekcyjnego, mgr inż. Michał Kulawiec, dr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 24.01.2006

semestr wiosenny 2006

Pneumotronika. Współczesny kierunek rozwoju pneumatyki, prof. dr hab. inż. Mariusz Olszewski (Politechnika Warszawska), 07.03.2006

Europejska Zgodność CE w obszarze armatury i pomp. PIAP – europejska jednostka notyfikowana 1548, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 22.03.2006

Doświadczenia PIAP w budowie manipulatorów do przenoszenia ciężkich elementów, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 22.03.2006

Roboty KUKA – idee, które działają, mgr inż. Mateusz Kieniewicz, mgr inż. Łukasz Zakrzewski (PIAP), 22.03.2006

Ruchomy system kontroli wizyjnej detali karoseryjnych, mgr inż. Marcin Zabielski, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 22.03.2006

Zrobotyzowane stanowisko depaletyzacji i paletyzacji obsługujące kartoniarkę w browarze, inż. Damian Buliński, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 22.03.2006

Nowa generacja systemów monitorowania temperatury dla zakładów przechowalnictwa

żywności, dr inż. Andrzej Maciej Kobosko, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 23.03.2006

Partnerstwo technologiczne – pomoc w rozwiązywaniu problemów produkcyjnych, mgr inż. Stefan Andruszkiewicz, mgr inż. Wiesław Zarucki (PIAP), 23.03.2006

Możliwości otwierania punktów legalizacyjnych w przedsiębiorstwach ciepłowniczych w Polsce, mgr inż. Elżbieta Jachczyk (PIAP), 23.03.2006

Sposoby i urządzenia do sprawdzania ciepłomierzy hybrydowych (zwanych też kompaktowymi), mgr inż. Tadeusz Goszczyński (PIAP), 23.03.2006

Systemy sterowania i pomiarów z transmisją danych, mgr inż. Wojciech Ulatowski (Zakład Automatyki i Urządzeń Pomiarowych AREX Sp. z .o.o.), 04.04.2006

Elementy i urządzenia techniki podciśnieniowej, mgr inż. Wojciech Kożuchowski (Schmalz GmbH), 25.04.2006

Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk, prof. dr hab. Jerzy Podracki (Uniwersytet Warszawski), 09.05.2006

Działalność Instytutu Automatyki Politechniki Łódzkiej w zakresie robotyki, prof. dr hab. inż. Edward Jezierski, dr inż. Grzegorz Granosik (Politechnika Łódzka, Instytut Automatyki), 23.05.2006

Systemy wizyjne robotów ABB, inż. Piotr Niewieczerzał (ABB Sp. z o.o.), 23.05.2006

Zautomatyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy, mgr inż. Zbigniew Borkowicz (PIAP), 23.05.2006

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2006, AUTOMATICA – Monachium oraz CEBIT 2006 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 06.06.2006

semestr jesienny 2006

Automaty rozproszone – nowe wyzwanie dla inżynierów, prof. dr hab. inż. Wojciech Grega (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza, Katedra Automatyki), 10.10.2006

Six Sigma – narzędzie sukcesu, dr inż. Witold Modliński (Konsulting W.W.M.), 24.10.2006

Komponenty i wyposażenie robotów oraz zautomatyzowanych urządzeń firmy SCHUNK, Robert Małkowski, mgr inż. Wojciech Trypolin (SCHUNK Intec Sp. z o.o.), 07.11.2006

Wybrane informacje o nowych materiałach i możliwościach ich praktycznego zastosowania, dr inż. Krzysztof Rożniatowski (Politechnika Warszawska), 21.11.2006

Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk (cd.), prof. dr hab. Jerzy Podracki (Uniwersytet Warszawski), 12.12.2006

2007

Pakowaczka lamp PLS-4p dla Philips Lighting, inż. Damian Buliński, mgr inż. Ignacy Bojanek (PIAP), 09.01.2007

Modernizacja zestawiarni Huty Szkła w Jaśle, mgr inż. Paweł Jagiełło, mgr inż. Ignacy Bojanek (PIAP), 09.01.2007

Ruchomy system kontroli wizyjnej detali karoseryjnych, mgr inż. Marcin Zabielski (PIAP), 09.01.2007

Zagadnienia percepcyjne autonomicznych robotów mobilnych, dr inż. Piotr Skrzypczyński (Politechnika Poznańska), 23.01.2007

Rozwiązanie zadania prostego i odwrotnego kinematyki dla manipulatora o strukturze, mgr inż. Szymon Kostrzewski (PIAP), 23.01.2007

Wybrane aspekty techniczne i organizacyjne zrobotyzowanych instalacji spawania łukowego, mgr inż. Zbigniew Pilat, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 23.01.2007

Prezentacja symulatora robota, mgr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 23.01.2007

semestr wiosenny 2007

Czy wnioskowanie prawnicze można automatyzować, prof. dr hab. inż. Antoni Niederliński (Politechnika Śląska), 06.03.2007

7 PR UE. Jak wykorzystać szansę dla jednostek badawczo-rozwojowych?, dr Jan Krzysztof Frąckowiak (Biuro Promocji Nauki „PolSCA" PAN w Brukseli), 12.03.2007

Automatyzacja przemysłowych procesów naważania i dozowania surowców sypkich na przykładzie linii wagowej w Hucie Szkła w Jaśle, inż. Aleksander Bąkowski, mgr inż. Ignacy Bojanek, mgr inż. Paweł Jagiełło, mgr inż. Lech Nowakowski, dr inż. Rafał Więcko (PIAP), 14.03.2007

Automatyzacja transportu międzyoperacyjnego na przykładzie manipulatorów przemysłowych wdrożonych na liniach technologicznych Philips Lighting w Pile, mgr inż. Ignacy Bojanek, mgr inż. Damian Buliński, mgr inż. Lech Nowakowski (PIAP), 14.03.2007

Roboty ABB, Fanuc i KUKA w stanowiskach przemysłowych zbudowanych przez PIAP, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 14.03.2007

Technology Partnership Polska – partnerstwo techniczne umożliwiające szybki dostęp do wiedzy, mgr inż. Roman Siczek (PIAP), 14.03.2007

Jak wystawić tanio deklarację Europejskiej Zgodności CE, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 15.03.2007

Aktualne możliwości wizyjnej kontroli jakości wytwarzania i oferta PIAP, mgr inż. Michał Aftewicz (PIAP), 15.03.2007

Zrobotyzowany system do badania wielkoskalowych konstrukcji przemysłowych, mgr inż. Zbigniew Borkowicz (PIAP), 15.03.2007

Robot wspomagający rehabilitację po udarach mózgu, mgr inż. Wojciech Klimasara, mgr inż. Andrzej Bratek, mgr inż. Marek Pachuta, mgr inż. Zbigniew Pilat, mgr inż. Marek Wlazło (PIAP), 27.03.2007

Opracowanie urządzenia do zdejmowania trajektorii ruchu narzędzi przy obsłudze manualnej, dr inż. Andrzej Syryczyński, mgr inż. Jacek Dunaj, mgr inż. Zbigniew Wawerek, mgr inż. Marcin Zabielski (PIAP), 27.03.2007

Systemy sterowania i pomiarów z transmisją danych, mgr inż. Wojciech Ulatowski (Zakład Automatyki i Urządzeń Pomiarowych AREX Sp. z .o.o.), 27.03.2007

Zmodyfikowany algorytm regulacji o ruchu ślizgowym – SMC Sliding Mode Control, doc. dr inż. Jerzy Pułaczewski (Politechnika Warszawska), 24.04.2007

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2007 oraz CEBIT 2007 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 15.05.2007

Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk, prof. dr hab. Jerzy Podracki (Uniwersytet Warszawski), 22.05.2007

Działalność Instytutu Automatyki Politechniki Łódzkiej w zakresie robotyki, prof. dr hab. inż. Edward Jezierski, dr inż. Grzegorz Granosik (Politechnika Łódzka), 05.06.2007

Systemy wizyjne robotów ABB, inż. Piotr Niewieczerzał (ABB Sp. z o.o.), 05.06.2007

Zautomatyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy, mgr inż. Zbigniew Borkowicz (PIAP), 05.06.2007

semestr jesienny 2007

Modelowanie i analiza w środowisku MATLAB/Simulink, mgr Paweł Bytnar, dr Jaromir Przybyło (Oprogramowanie Naukowo-Techniczne), 06.09.2007

Opracowanie metody kalibracji kamery cyfrowej o wysokiej dokładności odwzorowania barw, mgr inż. Maciej Kretkowski (PIAP), 25.09.2007

Prezentacja najnowszych rozwiązań produktowych firmy FESTO, przedstawiciel FESTO Sp. z o.o., 03.10.2007

Zastosowania technologii satelitarnych, doc. dr hab. Marek Władysław Banaszkiewicz (Centrum Badań Kosmicznych PAN), 16.10.2007

Szybkie prototypowanie w technologii FDM, mgr inż. Łukasz Majewski (P.P.U.H. IGA Spółka cywilna), 23.10.2007

Prezentacja oprogramowania DELMIA PLM, Jean-Michel Renard (DELMIA), 26.10.2007

Aktualny stan systemów zabezpieczeń sieci informatycznej w PIAP, dr inż. Marian Wrzesień (PIAP), 30.10.2007

Stanowisko do regulacji mechanizmu migowego i resetu w presostatach, dr inż. Rafał Więcko, mgr inż. Dariusz Grabowski, mgr inż. Bogusław Rybałtowski (PIAP), 06.11.2007

Stanowisko do odczytu kodu z felg aluminiowych, inż. Damian Buliński, mgr inż. Jacek Dunaj, mgr inż. Lech Nowakowski (PIAP), 06.11.2007

Stanowisko do odczytu kodu z felg aluminiowych, mgr inż. Marcin Zabielski, dr inż. Andrzej Syryczyński (PIAP), 06.11.2007

Zautomatyzowane stanowisko do badań odbiorczych kurków kulowych, doc. dr inż. Tadeusz Gałązka, mgr inż. Andrzej Bratek, mgr inż. Jan Goska, mgr inż. Marcin Safinowski (PIAP), 06.11.2007

Różne aspekty aktywności Technology Partnership Polska (TPP) oraz korzyści dla PIAP, mgr inż. Roman Siczek (PIAP), 13.11.2007

Program offsetowy wsparciem strategii międzynarodowej kooperacji Instytutu Lotnictwa, dr inż. Witold Wiśniowski (Instytut Lotnictwa, Warszawa), 20.11.2007

*Co nowego w 7. Programie Ramowym Unii Europejskie*j, dr inż. Roman Szewczyk (PIAP), 27.11.2007

Monitorowanie i prognozowanie (Foresight) priorytetowych, innowacyjnych technologii dla zrównoważonego rozwoju województwa mazowieckiego, dr inż. Roman Szewczyk (PIAP), 27.11.2007

Metody i urządzenia wspomagające układy krążenia i oddychania, prof. dr hab. inż. Marek Darowski (PAN), 04.12.2007

Kultura języka polskiego – problemy poprawnej składni, prof. dr hab. Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 18.12.2007

2008

Systemy monitorowania i wspomagania bezpieczeństwa, dr inż. Artur Wieczyński, mgr inż. Arkadiusz Perski, dr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), Piotr Pęksa (Samodzielny Pododdział Antyterrorystyczny Policji w Poznaniu), 08.01.2008

Wykorzystanie eLearningu – nowoczesnej metody kształcenia i doskonalenia zawodowego w projektach międzynarodowych realizowanych przez PIAP, mgr inż. Zbigniew Pilat, mgr inż. Marcin Słowikowski, mgr inż. Jacek Zieliński (PIAP), 08.01.2008

Linia do montażu końcowego wkładek bezpiecznikowych typu WT, mgr inż. Marek Grabiński, mgr inż. Wiesław Kopacz, mgr inż. Jan Olczak, mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 08.01.2008

Targi MILIPOL – Paryż 2007. Przegląd eksponowanych nowości z zakresu sprzętu do zastosowań policyjnych i militarnych, mgr inż. Adam Andrzejuk, mgr inż. Sebastian Pawłowski, mgr inż. Tomasz Krakówka, dr inż. Piotr Szynkarczyk (PIAP), 15.01.2008

Badania dotyczące mobilnych robotów kołowych i kroczących, dr inż. Maciej Trojnacki (Politechnika Rzeszowska), 21.01.2008

Przegląd prac naukowo-badawczych prowadzonych w Zakładzie Podstaw Cybernetyki i Robotyki Instytutu Informatyki, Automatyki i Robotyki Politechniki Wrocławskiej, prof. dr hab. inż. Krzysztof Tchoń (Politechnika Wrocławska), 22.01.2008

Kulisty robot mobilny RoBall, mgr inż. Marek Kabała (Politechnika Wrocławska), 22.01.2008

Sterowanie ręczną bioprotezą dłoni przez rozpoznawanie intencji pacjenta na podstawie analizy sygnałów EMG, dr inż. Andrzej Wołczowski (Politechnika Wrocławska), 22.01.2008

Wykorzystanie laserowego skanera i kamery dookólnej do budowy mapy hybrydowej 3D, dr inż. Barbara Siemiątkowska, mgr inż. Rafał Chojecki, prof. dr hab. inż. Mariusz Olszewski (Politechnika Warszawska), 22.01.2008

semestr wiosenny 2008

Nowe inicjatywy w dziedzinie robotyki – IARP i IROS 2007, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP, POLSPAR), 22.01.2008

Prezentacja Instytutu ITME, dr inż. Zygmunt Łuczyński (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych), 11.03.2008

Zaawansowane materiały ceramiczne i kompozytowe, doc. dr Zdzisław Librant (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych), 11.03.2008

Detektory UV i IR, dr inż. Lech Dobrzański (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych), 11.03.2008

Obrazowody i światłowody, dr inż. Ryszard Stępień (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych), 11.03.2008

Nowe produkty firmy SCHUNK Intec Sp. z o.o., Robert Małkowski (Schunk Polska), Jakob Khoury (Schunk Niemcy), mgr inż. Marcin Lesiak (Schunk Polska), 18.03.2008

Jak najszybciej znaleźć poszukiwaną technologię i ekspertów do rozwiązania Twoich problemów technicznych, mgr inż. Roman Siczek (PIAP), 02.04.2008

Przemysłowe zastosowania zaawansowanych technologicznie robotów mobilnych, mgr inż. Zbigniew Borkowicz (PIAP), 02.04.2008

Foresight Mazovia – monitorowanie i prognozowanie priorytetowych technologii dla województwa mazowieckiego, dr inż. Roman Szewczyk (PIAP), 02.04.2008

Po co komu oznaczenie CE – czyli o wsparciu inwestorów i użytkowników, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 03.04.2008

Doświadczenia PIAP w robotyzacji, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 03.04.2008

Stanowisko do regulacji ciśnieniowej w presostatach, mgr inż. Piotr Kostrzewa, mgr inż. Bogusław Rybałtowski, dr inż. Rafał Więcko, mgr inż. Paweł Jagiełło (PIAP), 15.04.2008

Stanowisko do kontroli końcowej presostatów, mgr inż. Arkadiusz Myśliwiec, mgr inż. Bogusław Rybałtowski, dr inż. Rafał Więcko (PIAP), 15.04.2008

Kultura języka polskiego – przejawy internacjonalizacji w polskiej leksyce i frazeologii, prof. dr hab. Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 06.05.2008

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2008 oraz CEBIT 2008 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 27.05.2008

Roboty usługowe – wyniki badań prowadzonych w IAIS Politechniki Warszawska, prof. dr hab. inż. Cezary Zieliński (Politechnika Warszawska), 03.06.2008

Robot do zastosowań bojowych, mgr inż. Adam Andrzejuk (PIAP), 03.06.2008

Sterowanie i nadzorowanie wielorobotowego mobilnego systemu inspekcyjnego, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP), 03.06.2008

semestr jesienny 2008

Problemy rozpoznawania uszkodzeń w procesach przemysłowych, prof. dr hab. inż. Jan Kościelny (Politechnika Warszawska), 14.10.2008

System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A., mgr inż. Ignacy Bojanek, mgr inż. Damian Buliński, mgr inż. Paweł Jagiełło., mgr inż. Arkadiusz Myśliwiec, mgr inż. Marek Pachuta, mgr inż. Paweł Stańdo, mgr inż. Robert Matejek (PIAP), 21.10.2008

Harmonic Drive AG – Precision in Motion; Harmonic Drive – precyzja w ruchu, mgr inż. Wolfgang Bös, mgr inż. Dariusz Okas (Harmonic Drive), 04.11.2008

Wybrane problemy militarnych zastosowań robotów podwodnych w aspekcie działalności Instytutu Automatyki i Robotyki Akademii Marynarki Wojennej, dr inż. Józef Małecki (Akademia Marynarki Wojennej), 18.11.2008

Kultura wypowiedzi – wystąpienia przed audytorium i wypowiedzi dla mediów, mgr Andrzej Matul (Program 1 Polskiego Radia), 02.12.2008

APLISENS S.A. – historia, geneza obecnej pozycji, oferta produktowa, mgr inż. Adam Żurawski, mgr inż. Stefan Chruśliński, mgr inż. Maciej Chruśliński (APLISENS S.A.), 16.12.2008

2009

Bezpieczeństwo wyrobów na rynku Europejskiego Obszaru Gospodarczego (EOG) – wymagania i zasady postępowania, prof. dr inż. Tadeusz Missala (PIAP), 06.01.2009

Dorobek Katedry Budowy Maszyn WAT w automatyzacji sprzętu inżynieryjnego, prof. dr hab. inż. Stanisław Konopka, dr inż. Waldemar Płocharz, dr inż. Andrzej Typiak (Wojskowa Akademia Techniczna), 27.01.2009

Problemy mobilności platform bezpośredniego wsparcia człowieka, mgr inż. Agnieszka Kozicka, dr inż. Marian J. Łopatka, dr inż. Tomasz Muszyński (Wojskowa Akademia Techniczna), 27.01.2009

Projektowanie mechatroniczne małogabarytowego robota mobilnego do rozpoznania wewnątrz budynku, dr inż. Maciej Trojnacki, mgr inż. Łukasz Różycki (PIAP), 27.01.2009

semestr wiosenny 2009

Regulacja predykcyjna i optymalizacja punktu pracy w warstwowej strukturze sterowania procesem przemysłowym, prof. dr hab. inż. Piotr Tatjewski (Politechnika Warszawska), 03.03.2009

Prognozowanie zagrożeń terrorystycznych jako narzędzie zapewnienia bezpieczeństwa EURO 2012, mgr Krzysztof Liedel (Centrum Badań nad Terroryzmem Collegium Civitas, kwartalnik „Terroryzm: zagrożenia – prewencja – przeciwdziałanie"), 17.03.2009

Prognozowanie rozwoju technologii w zakresie automatyki, robotyki i techniki pomiarowej – Projekt Foresight ARP, dr inż. Roman Szewczyk (PIAP), 01.04.2009

Badania bezpieczeństwa urządzeń i układów automatyki oraz oferta Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów w tym zakresie, dr inż. Zbigniew Pietrusiński (PIAP), 01.04.2009

Jak tanio doprowadzić wyrób do europejskiej zgodności CE?, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 01.04.2009

System szkoleń BHP w obszarze automatyzacji i robotyzacji z wykorzystaniem techniki E-learning, mgr inż. Tadeusz Goszczyński, mgr inż. Wojciech Klimasara, mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 02.04.2009

Nowe zrobotyzowane stanowiska zbudowane przez PIAP, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 02.04.2009

Transfer wiedzy i technologii – działalność Zespołu TECHNOLOGY PARTNERSHIP POLSKA (TPP), mgr inż. Roman Siczek (PIAP), 02.04.2009

Zestaw do odmierzania składników ciekłych, mgr inż. Jan Goska, mgr inż. Andrzej Bratek (PIAP), 21.04.2009

Zrobotyzowane stanowisko do ukosowania blach metodą cięcia plazmowego, mgr inż. Marek Ludwiński, mgr inż. Marek Pachuta, mgr inż. Jan Olczak, mgr inż. Zbigniew Pilat (PIAP), 21.04.2009

Kultura języka polskiego – wybrane problemy ortografii i interpunkcji: zastosowanie wielkiej litery, przecinka, średnika, prof. dr hab. Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 05.05.2009

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2009 oraz CEBIT 2009 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 19.05.2009

Optymalizacja własności jezdnych platformy kołowej w otoczeniu niezdeterminowanym, dr inż. Zbigniew Seta (Politechnika Radomska), 02.06.2009

Zrobotyzowany system przenoszenia detali ceramicznych dla Saint Gobain Koło, mgr inż. Ignacy Bojanek (PIAP), 02.06.2009

Mobilny robot inspekcyjny przeznaczony do pracy w kopalni, mgr inż. Zbigniew Borkowicz (PIAP), 02.06.2009

semestr jesienny 2009

Wybrane modele i metody wspomagania decyzji w sytuacjach kryzysowych, dr hab. inż., prof. WAT Andrzej Najgebauer (Wojskowa Akademia Techniczna), 13.10.2009

Nowoczesne systemy automatyzacji z wykorzystaniem zaawansowanych technologii pneumatycznych i elektrycznych firmy FESTO, mgr inż. Jacek Budzyński (FESTO Sp. z o.o.), 20.10.2009

Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout, prof. dr hab. inż. Cezary Zieliński, mgr inż. Tomasz Winiarski, mgr inż. Piotr Trojanek, mgr inż. Tomasz Kornuta, Kacper Szkudlarek, Maciej Stefańczyk, Konrad Banachowicz (Politechnika Warszawska), 03.11.2009

Proteus – roboty w akacjach ratowniczych, mgr Jakub Ryzenko, mgr Paweł Wojtkiewicz (PIAP), 17.11.2009

Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego umieszczenia sprężyn w korpusie skrzyni biegów, mgr inż. Marcin Zabielski, mgr inż. Piotr Kostrzewa, mgr inż. Dariusz Grabowski (PIAP), 01.12.2009

Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego złożenia zatrzasku skrzyni biegów, mgr inż. Marcin Zabielski, mgr inż. Piotr Kostrzewa, mgr inż. Dariusz Grabowski (PIAP), 01.12.2009

Kultura języka polskiego – zapożyczenia strukturalne i semantyczne (kalki) a norma wzorcowa współczesnej polszczyzny, prof. dr hab. Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 15.12.2009

2010

Tendencje i kierunki rozwoju systemów automatyki – prezentacja oferty firmy BECKHOFF Automation, mgr inż. Grzegorz Tomaszczyk (BECKHOFF Automation Sp. z o.o.), 05.01.2010

Komputerowe symulacje 3D konstrukcji i dynamiki mobilnych robotów przeznaczonych do zastosowań przemysłowych, mgr inż. Maciej Cader (PIAP), 19.01.2010

Zastosowanie prędkościowych algorytmów do sterowania końcówką chwytaka manipulatora przeznaczonego do celów militarnych i policyjnych, mgr inż. Mariusz Kozak, mgr inż. Adam Andrzejuk (PIAP), 19.01.2010

Trenażery operatorów robotów, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski, mgr inż. Janusz Będkowski (PIAP), 19.01.2010

semestr wiosenny 2010

Trenażery operatorów robotów, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (PIAP), 16.03.2010

Foresight priorytetowych, innowacyjnych technologii na rzecz automatyki, robotyki i techniki pomiarowej, dr inż. Roman Szewczyk, mgr Jan Piwiński (PIAP), 24.03.2010

Kompatybilność elektromagnetyczna – dlaczego warto zawracać sobie tym głowę, mgr inż. Krzysztof Trzcinka, 24.03.2010

Ostatnie wdrożenia zrobotyzowanych stanowisk wykonanych przez PIAP, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 25.03.2010

Układy wizyjne w zrobotyzowanych systemach wytwórczych, mgr inż. Zbigniew Wawerek (PIAP), 25.03.2010

Co nowego w europejskiej zgodności CE wyrobów? Informacje dla handlowców i zamawiających, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 25.03.2010

Quo vadis, robotyko?, prof. dr hab. inż. Cezary Zieliński (PIAP), 13.04.2010

Dostosowanie tachografu do nowych rozwiązań pojazdów szynowych – tachograf o budowie rozproszonej, dr inż. Bogusław Borucki, mgr inż. Jan Goska, inż. Jerzy Niewiatowski (PIAP), 27.04.2010

Zrobotyzowane stanowisko do transportu, pozycjonowania i pakowania listew do paletyzacji, mgr inż. Ignacy Bojanek, mgr inż. Jacek Dunaj, mgr inż. Arkadiusz Myśliwiec, mgr inż. Bogusław Rybałtowski, mgr inż. Paweł Stańdo (PIAP), 27.04.2010

Kultura języka polskiego – użycie liczb i liczebników w tekście, paradoksy rozwoju języka, prof. dr hab. Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 11.05.2010

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2010 oraz CEBIT 2010 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 25.05.2010

Symulacyjne i terenowe badania układu ruchowego mobilnego robota przeznaczonego do pracy w rejonach zagrożonych wybuchem, mgr inż. Zbigniew Borkowicz, mgr inż. Maciej Cader (PIAP), 08.06.2010

Roboty kroczące, przykłady konstrukcji, planowania ruchów oraz systemów sensorycznych, dr inż. Artur Babiarz (Politechnika Śląska), 08.06.2010

System nawigacji semantycznej robota mobilnego, dr inż. Barbara Siemiątkowska (Politechnika Warszawska), 08.06.2010

Komunikat z konferencji Intelligent Robots and Systems – IROS 2009 St. Louis USA, dr inż. Piotr Szynkarczyk, dr inż. Mariusz Andrzejczak (PIAP), 08.06.2010

semestr jesienny 2010

Zastosowanie estymatorów jądrowych w inżynierii sterowania i wspomaganiu decyzji, prof. dr hab. inż. Piotr Kulczycki (Instytut Badań Systemowych PAN, Politechnika Krakowska), 12.10.2010

System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi, mgr inż. Ignacy Bojanek, mgr inż. Dariusz Grabowski, mgr inż. Paweł Jagiełło, mgr inż. Arkadiusz Myśliwiec, inż. Robert Matejek, mgr inż. Lech Nowakowski, mgr inż. Bogusław Rybałtowski, Michał Zychowicz (PIAP), 26.10.2010

Rozwój technologii zrobotyzowanego ukosowania blach – wdrożenia zrealizowane przez PIAP na przestrzeni ostatnich 15 lat, mgr inż. Zbigniew Pilat, mgr inż. Marek Ludwiński, mgr inż. Jan Olczak, mgr inż. Marek Pachuta (PIAP), 26.10.2010

Rozwój techniki ekstruzji w Polsce – stan obecny i perspektywy, prof. dr hab. Leszek Mościcki (Uniwersytet Przyrodniczy w Lublinie), 09.11.2010

Czujniki i systemy wizyjne w zautomatyzowanych liniach produkcyjnych; systemy rozproszonych wejść/wyjść – rozwiązania firmy TURCK, mgr inż. Andrzej Dwojak, mgr inż. Witold Latocha (TURCK Sp. z o.o.), 23.11.2010

Sterowniki PLC TECOMAT – profesjonalny węzeł komunikacji przemysłowej, mgr inż. Andrzej Ciuk (EMEA Gateway), 07.12.2010

Kultura języka polskiego – trudne wyrazy i konstrukcje w języku polskim, prof. dr hab. Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 21.12.2010

2011

Wybrane prace Instytutu Technik Innowacyjnych EMAG, dr inż. Stanisław Trenczek, dr inż. Leszek Kasprzyczak (Instytut Technik Innowacyjnych EMAG), 11.01.2011

Sterowanie głosowe zrobotyzowanym stanowiskiem wytwórczym, dr inż. Adam Rogowski (Politechnika Warszawska, Instytut Technik Wytwarzania), 18.01.2011

Modelowanie, symulacja i realizacja ruchu robotów mobilnych w trybie semiautonomii, mgr inż. Jakub Bartoszek, mgr inż. Piotr Bigaj, mgr inż. Maciej Cader, mgr inż. Maciej Trojnacki (PIAP), 18.01.2011

Nowe inicjatywy w robotyce zaawansowanej, prof. dr hab. inż. Andrzej Masłowski (Politechnika Warszawska, PIAP), 18.01.2011

semestr wiosenny 2011

Metody rozpoznawania obrazów na potrzeby inteligentnych pojazdów i robotów usługowych, prof. dr hab. inż. Włodzimierz Kasprzak (Politechnika Warszawska), 15.03.2011

Miękkie kapitały a dobrobyt materialny – wyzwania dla Polski, prof. dr hab. Janusz Czapiński (Uniwersytet Warszawski), 30.03.2011

Jak potwierdzić europejską zgodność zautomatyzowanych linii produkcyjnych?, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 06.04.2011

Laboratorium badań urządzeń przemysłowych LBUP – badania od kompatybilności elektromagnetycznej po środowiskowe, mgr inż. Krzysztof Trzcinka (PIAP), 06.04.2011

Zautomatyzowane i zrobotyzowane instalacje produkcyjne – wdrożenia PIAP, mgr inż. Łukasz Wojtczak (PIAP), 07.04.2011

Tendencje rozwojowe mikro- i nanotechnologii wytwarzania, dr inż. Sebastian Skoczypiec (Politechnika Krakowska), 19.04.2011

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2011 oraz CEBIT 2011 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 10.05.2011

Kultura języka polskiego – norma skodyfikowana i norma zwyczajowa we współczesnej polskiej ortografii i interpunkcji, prof. dr hab. Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 24.05.2011

Profil Katedry Automatyki i Robotyki (KAiR) Politechniki Białostockiej, prof. dr hab. inż. Zdzisław Gosiewski (Politechnika Białostocka), 31.05.2011

Automatyzacja mikro-samolotów, prof. dr hab. inż. Zdzisław Gosiewski, dr inż. Arkadiusz Mystkowski (Politechnika Białostocka), 31.05.2011

Perspektywy zastosowania systemów bezzałogowych w OPBMR na przykładzie wybranych projektów PIAP, mgr inż. Grzegorz Kowalski (PIAP), 31.05.2011

semestr jesienny 2011

Kierunki rozwoju działalności kosmicznej w Polsce w perspektywie przystąpienia do Europejskiej Agencji Kosmicznej, prof. dr hab. Marek Banaszkiewicz (Centrum Badań Kosmicznych PAN), 11.10.2011

Dylemat lidera – przemoc czy partnerstwo, prof. dr hab. Andrzej Blikle (Academia Europaea/A. Blikle), 25.10.2011

Bosch Rexroth – przegląd wybranych produktów do zastosowań w automatyzacji, mgr inż. Jerzy Jaworski, mgr inż. Marek Gaj, mgr inż. Ireneusz Jakubowski, mgr inż. Wojciech Wąsowski, mgr inż. Paweł Krzesak (Bosch Rexroth Sp. z o.o.), 08.11.2011

Stanowisko do wieloparametrycznych, równoległych badań parametrów pracy plazmotronów, mgr Jakub Szałatkiewicz (PIAP), 22.11.2011

Projekt opracowania plazmowej technologii przetwarzania odpadów elektronicznych umożliwiającej odzysk metali, realizowany w PIAP, mgr Jakub Szałatkiewicz (PIAP), 22.11.2011

Zarys działalności Instytutu Technologii Maszyn i Automatyzacji Produkcji Politechniki Krakowskiej, dr hab. inż., prof. PK Jerzy Zając (Politechnika Krakowska), 06.12.2011

Stanowisko do regulacji ciśnieniowej LP w termostatach serii KPS, mgr inż. Paweł Jagiełło, mgr inż. Bogusław Rybałtowski, dr inż. Rafał Więcko (PIAP), 20.12.2011

Wykonanie stanowisk do testowania trwałości presostatów, mgr inż. Paweł Jagiełło, mgr inż. Bogusław Rybałtowski, dr inż. Rafał Więcko (PIAP), 20.12.2011

2012

EtherCAT – przyszłość w komunikacji przemysłowej, Grzegorz Tomaszczyk (BECKHOFF Automation Sp. z o.o.), 10.01.2012

Sterownik manipulatora z chwytakiem wielopalczastym, prof. dr hab. inż. Cezary Zieliński (Politechnika Warszawska), 17.01.2012

semestr wiosenny 2012

Mały Robot Mobilny w systemie Proteus – demonstrator robota do rozpoznania w warunkach skażeń CBRN, mgr inż. Adam Wołoszczuk (PIAP), 17.01.2012

Memetyczny algorytm globalnego planowania ścieżki z ograniczeniami ruchu dla robota mobilnego, mgr inż. Piotr Bigaj (PIAP), 17.01.2012

*Nowoczesne pojazdy gąsienicowe w bezzałogowych zastosowaniach spec*jalnych, prof. dr hab. inż. Arkadiusz Mężyk (Politechnika Śląska), 13.03.2012

Nie ryzykuj – pamiętaj o obowiązkowej ocenie ryzyka wyrobów, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 21.03.2012

Technologie spawalnicze i pokrewne – zrobotyzowane stanowiska PIAP, mgr inż. Marek Petz (PIAP), 22.03.2012

Badania środowiskowe, bezpieczeństwa i kompatybilności elektromagnetycznej w Laboratorium Badań Urządzeń Przemysłowych LBUP, mgr inż. Krzysztof Trzcinka (PIAP), 22.03.2012

Wieloagentowy system robotyczny wspierający obróbkę blach poszycia samolotu, dr inż. Tomasz Winiarski (Politechnika Warszawska), 03.04.2012

Kultura języka polskiego – zapis wieloskładnikowych liczb i numerów w różnych typach tekstów, prof. dr hab. Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 08.05.2012

Energetyka prosumencka szansą na domknięcie bilansu energetycznego w 2016 roku, prof. dr hab. inż. Krzysztof Żmijewski (Sekretarz Generalny Społecznej Rady Narodowego Programu Redukcji Emisji), 10.05.2012

Zrobotyzowane stanowisko do zautomatyzowanego spawania pierścieni, mgr inż. Bogusław Rybałtowski, mgr inż. Marek Pachuta, mgr inż. Jacek Dunaj, mgr inż. Wiesław Kopacz, mgr inż. Marek Grabiński, mgr inż. Piotr Kostrzewa (PIAP), 29.05.2012

Zastosowanie modelu BIM w nawigacji robotów mobilnych, dr hab. Barbara Siemiątkowska, prof. dr hab. inż. Adam Borkowski (IPPT PAN) 29.05.2012

TALOS – aspekty techniczne oraz koordynacja dużego badawczego projektu międzynarodowego, mgr inż. Jakub Główka, mgr Aleksandra Bukała, mgr Agnieszka Sprońska, mgr inż. Mateusz Maciaś, inż. Tomasz Rokosz (PIAP), 29.05.2012

Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2012, CEBIT 2012 oraz Międzynarodowe Targi Automatyki i Mechatroniki AUTOMATICA 2012 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 12.06.2012

semestr jesienny 2012

Przegląd systemów bezstykowego zasilania, prof. dr hab. inż. Marian P. Kaźmierkowski, dr inż. Artur J. Moradewicz (Politechnika Warszawska), 16.10.2012

Rozwój technologii podczerwieni – produkty firmy VIGO System S.A., mgr inż. Marcin Ratajczyk, mgr inż. Maciej Rzeczkowski (VIGO System S.A.), 23.10.2012

Wpływ sieci inteligentnych na rozwój krajowego systemu elektro-energetycznego, prof. dr hab. inż. Waldemar Skomudek (Politechnika Opolska), 06.11.2012

Specyfikacja układów sterowania robotów wykorzystujących aktywne czucie do identyfikacji obiektów, mgr inż. Tomasz Kornuta (Politechnika Warszawska), 20.11.2012

Normy jako narzędzie transferu wiedzy w przestrzeni technicznej, prof. dr inż. Tadeusz Missala (PIAP), 04.12.2012

Kultura języka polskiego – trudne problemy odmiany słów w języku ogólnym oraz terminów naukowych i technicznych, prof. dr hab. Radosław Pawelec (Uniwersytet Warszawski), 18.12.2012

2013

Tendencje rozwojowe napędów lotniczych i kosmicznych, prof. dr hab. inż. Piotr Wolański (Polska Akademia Nauk, Politechnika Warszawska), 08.01.2013

RoMegAT – Uniwersalna mobilna platforma terenowa, mgr inż. Rafał Chojecki, mgr inż. Jakub Michalski, mgr inż. Michał Walęcki, mgr inż. Mateusz Wiśniowski (Materials Engineers Group Sp. z o.o.), 15.01.2013

Mobilna platforma inspekcyjna do monitorowania stref zagrożonych wybuchem kategorii M1 w kopalniach węgla kamiennego, mgr inż. Maciej Cader (PIAP), 15.01.2013

Architektura, koncepcja wdrożeń oraz system dwumodułowy w interfejsach mózg–komputer, dr inż. Szczepan Paszkiel (Politechnika Opolska), 15.01.2013

semestr wiosenny 2013

Badania w zakresie robotów prowadzone w Katedrze Robotyki i Mechatroniki AGH, prof. dr hab. inż. Tadeusz Uhl (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza), 05.03.2013

Jaka jest odpowiedzialność za produkt wprowadzany na rynek oraz do użytkowania?, mgr inż. Stefan Kosztowski (PIAP), 20.03.2013

Nowe możliwości badań klimatycznych w Laboratorium Badań Urządzeń Przemysłowych w PIAP, mgr inż. Krzysztof Trzcinka (PIAP), 21.03.2013

Zrobotyzowane spawanie z wykorzystaniem zewnętrznej osi robota (wersje z 1 i 2 robotami), mgr inż. Marek Petz (PIAP), 21.03.2013

Zrobotyzowane gniazdo montażu tłumików do zaworów elektro-pneumatycznych, mgr inż. Bogusław Rybałtowski, mgr inż. Marek Petz, mgr inż. Marek Grabiński, mgr inż. Piotr Kostrzewa (PIAP), 09.04.2013

Zrobotyzowane stanowisko do spawania chłodnicy powietrza typu MDB i MLB, mgr inż. Robert Matejek, mgr inż. Paweł Stańdo (PIAP), 09.04.2013

Innowacyjne technologie jako podstawa sukcesu polskiej firmy produkcyjnej na przykładzie RADWAG Wagi Elektroniczne, mgr inż. Jacek Pilecki, mgr inż. Tomasz Misiewicz, inż. Hubert Stanios ((RADWAG), 23.04.2013

Retoryka w wystąpieniach publicznych, prof. dr hab. Małgorzata Marcjanik (Uniwersytet Warszawski), 07.05.2013

Międzynarodowe targi przemysłowe HANNOVER MESSE 2013 oraz CEBIT 2013 – przegląd wybranych nowości technicznych, zespół autorów z Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP, 21.05.2013

Mobilna platforma inspekcyjna do monitorowania stref zagrożonych wybuchem kategorii M1 w kopalniach węgla kamiennego, mgr inż. Maciej Cader (PIAP), 04.06.2013

Penetratory MUPS, CHOMIK i KRET – urządzenia przeznaczone do eksploracji powierzchni ciał Układu Słonecznego, dr Karol Sewern, dr inż. Jerzy Grygorczuk, mgr inż. Łukasz Wiśniewski, dr inż. Roman Wawrzaszek (Centrum Badań Kosmicznych PAN), 04.06.2013

Alfabetyczny indeks firm i instytucji

ABB Industry, Urządzenia techniki podczerwieni dla systemów automatyki przemysłowej, ochrony człowieka w środowisku przemysłowym i zastosowań wojskowych (26.10.1994)

ABB Sp. z o.o., Projektowanie stanowisk zrobotyzowanych z wykorzystaniem oprogramowania RobotStudio (24.01.2006); Systemy wizyjne robotów ABB (23.05.2006); Systemy wizyjne robotów ABB (05.06.2007)

AB-MICRO s.c., FIX Dynamics firmy Intellution – zintegrowany system programów przemysłowych dla Windows NT w technologii obiektowej (07.04.1998)

Academia Europaea, Dylemat lidera – przemoc czy partnerstwo (25.10.2011)

Akademia Górniczo-Hutnicza AGH, Sieci neuronowe i ich zastosowanie (16.11.1993); Neural Network Toolbox – narzędzie analizy i syntezy sieci neuronowych (23.11.1993); Zasady ogólne projektowania mechatronicznego (07.01.1997); Mechatroniczne podejście do projektowania układów sterowania (07.01.1997); Symulacja w projektowaniu mechanicznym (07.01.1997); Sterowanie procesami biznesowymi przy pomocy systemów zarządzania przepływem pracy – nowe podejście (22.11.2005); Automaty rozproszone – nowe wyzwanie dla inżynierów (10.10.2006); Badania w zakresie robotów prowadzone w Katedrze Robotyki i Mechatroniki AGH (05.03.2013)

Akademia Marynarki Wojennej, Wybrane problemy militarnych zastosowań robotów podwodnych w aspekcie działalności Instytutu Automatyki i Robotyki Akademii Marynarki Wojennej (18.11.2008)

Angewandte Systemtechnik Bremen, BQM bremeński model wdrażania systemów organizacji jakości (08.10.1996)

APLIKOM 2001, Autodesk Mechanical Desktop – CAD-owski system do projektowania przestrzennego (20.10.1998)

APLISENS S.A., APLISENS S.A. – historia, geneza obecnej pozycji, oferta produktowa (16.12.2008)

Arcus Electronics, Nexpert Object firmy Neuron Data jako światowy standard projektowania systemów ekspertowych (17.10.1995)

ASTOR Sp. z o.o., Systemy bezpieczeństwa stanowisk produkcyjnych z robotami firmy FANUC (24.01.2006); Niezawodność komunikacji bez przewodów (09.01.2001); ASTOR Sp. z o.o – innowacyjne podejście do roli dostawcy automatyki przemysłowej (04.11.2003)

ATMOS-ELPOL, Projektowanie, produkcja i ekonomika specjalizowanych układów scalonych ASIC firmy ATMOS-ELPOL Warszawa (19.04.1994)

AUTOMATECH Sp. z o.o., Bezpieczeństwo maszyn i urządzeń w świetle norm europejskich i wymagań CE (19.11.2002)

automatyka.pl Sp. z o.o., Portal automatyka.pl i portale pokrewne (26.10.2004)

BECKHOFF Automation Sp. z o.o., Tendencje i kierunki rozwoju systemów automatyki – prezentacja oferty firmy BECKHOFF Automation (05.01.2010); EtherCAT – przyszłość w komunikacji przemysłowej (10.01.2012)

Biuro Promocji Nauki „PolSCA" PAN w Brukseli, 7 PR UE. Jak wykorzystać szansę dla jednostek badawczo-rozwojowych? (12.03.2007)

Bosch, Systemy montażowe firmy Bosch (03.02.1995)

Bosch Rexroth Sp. z o.o., Bosch Rexroth – przegląd wybranych produktów do zastosowań w automatyzacji (08.11.2011)

CAD po polsku, MegaCAD – sposób na wspomaganie projektowania (06.12.1994)

CADEL Warszawa, Komputerowe metody projektowania urządzeń elektronicznych (14.05.1996)

Centrum Badań Kosmicznych PAN, Kierunki rozwoju działalności kosmicznej w Polsce w perspektywie przystąpienia do Europejskiej Agencji Kosmicznej (11.10.2011); Penetratory MUPS, CHOMIK i KRET – urządzenia przeznaczone do eksploracji powierzchni ciał Układu Słonecznego (04.06.2013)

Centrum Badań nad Terroryzmem Collegium Civitas, Prognozowanie zagrożeń terrorystycznych jako narzędzie zapewnienia bezpieczeństwa EURO 2012 (17.03.2009)

Centrum Etyki Biznesu, O etyce inżynierskiej (08.03.2005)

Centrum Produkcyjne Pneumatyki Prema, Elementy pneumatyki wg oferty Centrum Produkcyjnego Pneumatyki Prema, Kielce (29.11.1994)

Centrum Techniki Dźwigowej POLFIT, Zawory rozdzielające elektro-pneumatyczne wg oferty Centrum Techniki Dźwigowej POLFIT, Warszawa (29.11.1994)

Centrum Naukowo-Techniczne Kolejnictwa (CNTK), Prezentacja Centrum (19.01.1999); Wybrane metody badań i analizy wyników stosowane przy pomiarach dynamicznych taboru kolejowego (19.01.1999); Stanowisko badawcze kolejowych zestawów z kołami przestawnymi na różne szerokości torów – konstrukcja, działanie, program badań (19.01.1999); Stanowisko badania par ciernych hamulców (19.01.1999)

CompArt Ltd. Automation Division, Wykorzystanie standardu BITBUS w przemysłowych aplikacjach na przykładzie systemu InterBus-C firmy Phoenix Contact RFN (23.02.1993)

Conver Laboratories, Zastosowania techniki komputerowej w przemysłowych i laboratoryjnych systemach kontrolno-pomiarowych (09.05.1995)

DELMIA, Prezentacja oprogramowania DELMIA PLM (26.10.2007)

DUKAT – Warszawa, Układy bezpieczeństwa pracy na maszynach – przegląd norm (09.03.1999)

EC Energy Center, Przegląd wybranych przedsięwzięć organizacyjnych i ekonomicznych krajowych oraz zagranicznych (21.01.1997)

Elmark, Przemysłowe i laboratoryjne systemy sterowania i zbierania danych (21.03.1995)

ELTEST s.c., Bezpieczeństwo użytkowania sprzętu informatyki w Polsce i Wspólnocie Europejskiej – przegląd wymagań i metod badawczych (03.12.1996)

EMEA Gateway, Sterowniki PLC TECOMAT – profesjonalny węzeł komunikacji przemysłowej (07.12.2010)

FESTO Sp. z o.o., Elementy i struktury manipulatorów FESTO (20.05.1997); Nowości w programie produkcyjnym firmy FESTO (29.05.2001); Prezentacja najnowszych rozwiązań produktowych firmy FESTO (03.10.2007); Nowoczesne systemy automatyzacji z wykorzystaniem zaawansowanych technologii pneumatycznych i elektrycznych firmy FESTO (20.10.2009)

Fundacja Rozwoju Kardiologii, Robin Heart i inne roboty w kardiochirurgii – stan aktualny i perspektywy rozwoju (04.02.2003)

Główny Urząd Miar, Problematyka niepewności pomiaru w świetle dokumentów międzynarodowych organizacji metrologicznych (02.12.2003); Wyrażanie niepewności pomiaru w świetle najnowszych propozycji Międzynarodowego Biura Miar (25.10.2005)

Harmonic Drive, Harmonic Drive AG – Precision in Motion, Harmonic Drive – precyzja w ruchu (04.11.2008)

Hydro-Eko-Invest, Nowoczesne urządzenia systemowe automatyki i pomiarów dla monitorowania i sterowania obiektów rozłożonych przestrzennie (28.05.1996)

Ibaraki University, Mechanism and Control of Mobile Robot (25.05.1999); An Optimization for the Multi-route Searching Problem (20.06.2000)

Information Processing Centre, Wykorzystanie możliwości współczesnych, ogólnodostępnych banków danych (06.01.1998)

InfoVide, Metody efektywnego tworzenia systemów informatycznych z użyciem nowoczesnych urządzeń (05.11.1996)

Instytut Elektrotechniki – Oddział Gdańsk, Sterowanie i monitoring obiektów za pośrednictwem sieci Internet (21.01.2003)

Instytut Kształcenia Informatycznego Kadr – Microsoft ATEC, Nowa architektura wewnętrzna systemu operacyjnego Microsoft Windows'95 i jej rola w kreowaniu wielozadaniowych zastosowań komputerów PC (07.11.1995)

Instytut Lotnictwa, Program offsetowy wsparciem strategii międzynarodowej kooperacji Instytutu Lotnictwa (20.11.2007)

Instytut Łączności, Kierunki rozwojowe metod badawczych kompatybilności elektromagnetycznej urządzeń w celu ich ochrony przed zakłóceniami przemysłowymi (23.04.1996)

Instytut Maszyn Matematycznych, Modele i architektury odniesienia dla integracji systemów w przedsiębiorstwie (02.04.1996)

Instytut Spawalnictwa, Ocena właściwości spawalniczych źródeł energii zrobotyzowanego spawania elektrycznego przy wykorzystaniu mikroprocesorowego urządzenia pomiarowo-rejestrującego (26.04.1994)

Instytut Systemów Sterowania (ISS), System transmisji informacji diagnostycznych (18.03.2003) Nowoczesne magistrale miejscowe najniższego poziomu dla integracji rozłożonych przestrzennie urządzeń automatyki i pomiarów (11.04.1995)

Instytut Technik Innowacyjnych EMAG, Wybrane prace Instytutu Technik Innowacyjnych EMAG (11.01.2011)

Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych (ITME), Technika implantacji jonów w zastosowaniach dla przemysłu maszynowego (13.12.1994); Pozatelekomunikacyjne zastosowania światłowodów (13.12.1994); Prezentacja Instytutu ITME (11.03.2008); Zaawansowane materiały ceramiczne i kompozytowe (11.03.2008); Detektory UV i IR (11.03.2008); Obrazowody i światłowody (11.03.2008)

INTROL, Aparatura kontrolno-pomiarowa w przykładach aplikacyjnych (17.12.1996); Przyrządy pomiarowe do monitorowania jakości ścieków, pomiaru poziomu i przepływu ścieków oraz urządzenia do sterowania, zbierania i transmisji danych poprzez modemy radiowe lub telefoniczne (09.04.1997)

JANBIT – przedstawiciel National Instruments, Projektowanie układów kontrolno-pomiarowych i systemów SCADA/MMI (09.11.1999)

Komitet Badań Naukowych PAN, Nowe zasady przyznawania środków na projekty celowe i celowe zamawiane oraz wyjaśnienia dotyczące formułowania wniosków (21.10.1997); Nowe zasady finansowania przez KBN projektów celowych (23.04.2002)

Komitet Robotyki POLSPAR, Robotyka serwisowa – stan i perspektywa (07.06.2005); Nowe inicjatywy w dziedzinie robotyki – IARP i IROS 2007 (22.01.2008)

Konsulting W.W.M., Six Sigma – narzędzie sukcesu (24.10.2006)

Krajowa Agencja Poszanowania Energii S.A., Przegląd wybranych przedsięwzięć organizacyjnych i ekonomicznych krajowych oraz zagranicznych (21.01.1997)

LOGOTEC Engineering, Komputerowe wspomaganie projektowania w zakresie automatyki i elektrotechniki (03.01.1994)

Materials Engineers Group Sp. z o.o., RoMegAT – Uniwersalna mobilna platforma terenowa (15.01.2013)

MBA, ASTOR Sp. z o.o – innowacyjne podejście do roli dostawcy automatyki przemysłowej (04.11.2003)

MPL Technology Sp. z o.o., Zastosowania robotów precyzyjnych MELFA produkcji Mitsubishi Electric (27.05.2003)

MULTITRADE S.A., SCO Unix dla komputerów PC (15.02.1994)

OBR Elementów i Układów Pneumatyki – Kielce, Elementy i urządzenia pneumatyczne wg oferty OBR Elementów i Układów Pneumatyki – Kielce (29.11.1994)

OBRUSN (Ośrodek Badawczo-Rozwojowy Urządzeń Sterowania Napędów), Automatyka energoelektronicznych układów napędowych – zastosowania (18.11.1997); Serwonapędy dla silników bezszczotkowych (18.11.1997), Nowe rozwiązania przemienników częstotliwości serii FREQVAR – charakterystyka, zamierzenia rozwojowe (18.11.1997); Tyrystorowe układy łagodnego rozruchu serii SOFTVAR (18.11.1997), Projektowanie CAD maszyn i urządzeń w systemie MB firmy Item (03.11.1998)

Oprogramowanie Naukowo-Techniczne, Modelowanie i analiza w środowisku MATLAB/Simulink (06.09.2007)

PIK System, Magistrala miejscowa oparta na sieci energetycznej niskiego i średniego napięcia (11.04.1995)

POLCOM Ltd, Cad Key – nowa jakość komputerowego wspomagania projektowania (04.01.1994); Wyposażenie stanowisk CAD – krótka informacja techniczna nt. oferty firmy Rolland (04.01.1994)

Politechnika Białostocka, System analogowo-cyfrowy przetwarzania sygnału i obróbki numerycznej (19.04.1994); Kompleksowa ochrona przeciwprzepięciowa systemów elektronicznych pracujących w obiektach budowlanych (23.04.1996); Profil Katedry Automatyki i Robotyki (KAiR) Politechniki Białostockiej (31.05.2011); Automatyzacja mikro-samolotów (31.05.2011)

Politechnika Krakowska, Wieloagentowe sterowanie zrobotyzowanymi systemami wytwarzania (25.01.2005); Zastosowanie estymatorów jądrowych w inżynierii sterowania i wspomaganiu decyzji (12.10.2010); Tendencje rozwojowe mikro i nanotechnologii wytwarzania (19.04.2011); Zarys działalności Instytutu Technologii Maszyn i Automatyzacji Produkcji Politechniki Krakowskiej (06.12.2011)

Politechnika Łódzka, Działalność Instytutu Automatyki Politechniki Łódzkiej w zakresie robotyki (23.05.2006) oraz (05.06.2007)

Politechnika Opolska, Wpływ sieci inteligentnych na rozwój krajowego systemu elektro-energetycznego (06.11.2012); Architektura, koncepcja wdrożeń oraz system dwumodułowy w interfejsach mózg–komputer (15.01.2013)

Politechnika Poznańska, Wybrane zagadnienia badawcze w obszarze automatyki i robotyki prowadzone w Instytucie Sterowania i Inżynierii Systemów (18.11.2003); Prace w obszarze automatyki i robotyki w Instytucie Automatyki i Inżynierii Informatycznej (18.11.2003); Interwencyjny robot SAFARI na potrzeby budownictwa wielkopłytowego (20.01.2004); Wybrane techniki przetwarzania sekwencji obrazów w zastosowaniu do śledzenia robotów mobilnych (11.10.2005); Zagadnienia percepcyjne autonomicznych robotów mobilnych (23.01.2007)

Politechnika Radomska, Optymalizacja własności jezdnych platformy kołowej w otoczeniu niezdeterminowanym (02.06.2009)

Politechnika Rzeszowska, Tendencje rozwojowe regulatorów mikroprocesorowych (22.11.1994); Demonstracja adaptacji regulatora PID RF-537 (13.04.1999); Sterowniki PSW i WWT z komunikacją CAN (11.01.2000); Badania dotyczące mobilnych robotów kołowych i kroczących (21.01.2008)

Politechnika Szczecińska, Laboratorium badawcze robotyki i automatyzacji produkcji w Politechnice Szczecińskiej (07.06.2005)

Politechnika Śląska, Wielopoziomowy, wieloprocesorowy system sterowania inteligentnym robotem przemysłowym: architektura, wyniki badań, perspektywy rozwoju (10.05.1994); Urządzenia iskrobezpieczne w automatyce i pomiarach w świetle standardów polskich i europejskich (18.04.1995); Nowe osiągnięcia w zakresie iskrobezpiecznych sieciowych systemów automatyki i pomiarów (28.05.1996); Systemy iskrobezpieczne według wymagań dyrektywy Wspólnoty Europejskiej ATEX 100A (06.04.2004); Czy wnioskowanie prawnicze można automatyzować (06.03.2007); Roboty kroczące, przykłady konstrukcji, planowania ruchów oraz systemów sensorycznych (08.06.2010); Nowoczesne pojazdy gąsienicowe w bezzałogowych zastosowaniach specjalnych (13.03.2012); Roboty mobilne w dydaktyce – przegląd wybranych rozwiązań (04.02.2003) Modelowanie i symulacja robota eksperymentalnego (27.05.2003)

Politechnika Świętokrzyska, Postęp w budowie i nawigacji oraz tendencje rozwojowe bezpilotowych aparatów latających (09.04.2002)

Politechnika Warszawska, Wartość harmonii w japońskiej organizacji pracy i badań naukowych (09.03.1993); Zagadnienia badawcze i zastosowania współczesnej robotyki (25.03.1993); Robotyka zaawansowana i przemysłowa – stan na listopad 1993 r. na podstawie ICAR '93 i 24 ISIR oraz towarzyszącej im wystawy robotowej (21.12.1993); Mikromechanizmy i mikroroboty – aktualny stan badań i techniki (01.02.1994); Możliwości zastosowania laserów w metrologii (08.03.1994); ISIR '94 (International Symposium on Industrial Robot) – sympozjum i wystawa (31.05.1994); Teoria gier i jej zastosowania (26.10.1994); Systemowe przetworniki tensometryczne masy i siły (03.01.1994); Manipulatory elastyczne (10.01.1994); Informacja o Sympozjum Ro.Man.Sy 10 – Gdańsk, wrzesień 1994 r. (10.01.1994); Najnowsze tendencje rozwojowe w konstrukcjach czujników inteligentnych (17.01.1994); Roboty medyczne (24.01.1995); Języki programowania robotów (31.01.1995); Nowoczesne procesory sygnałowe (31.01.1995); Eksperymentalna weryfikacja cyfrowych algorytmów sterowania napędami robota przemysłowego (21.02.1995); Współczesne zastosowania grafiki komputerowej (15.03.1995); Roboty mobilne i kroczące (06.04.1995); Pojazd inteligentny – symulacja ruchu w czasie rzeczywistym (06.04.1995); Diagnostyka procesów przemysłowych w zdecentralizowanych systemach automatyki (09.05.1995); Ujęcie lingwistyczne w projektowaniu układów regulacji (16.05.1995); Monitorowanie i automatyczny nadzór w wytwarzaniu (06.06.1995); Wykrywanie katastroficznego stępienia ostrza w oparciu o pomiar sił skrawania (06.06.1995); Inżynieria wiedzy – metody i możliwości (17.10.1995); Aktualny stan badań naukowych w świetle 26 ISIR 6–7 października 1995 Singapur (21.11.1995); Manipulowalność i inne mniej znane pojęcia z teorii robotów (12.12.1995); Laboratorium robotów i prace badawcze z robotyki w Instytucie Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechniki Warszawskiej (12.12.1995); Komputerowo wspomagane zapewnienie jakości – CAQ (19.03.1996); Technika laserowa w przemysłowych urządzeniach pomiarowych wielkości geometrycznych (11.06.1996); Współczesna robotyka – badania, zastosowania, kształcenie (19.11.1996); Maszyny i roboty pomiary w kontroli jakości wyrobów i procesów produkcyjnych (19.11.1996); Przegląd wybranych metod technicznych (21.01.1997); Charakterystyki użytkowe chwytaków z napędem pneumatycznym i elektrycznym (20.05.1997); Systemy eksperckie i ich zastosowania (07.10.1997); Pochłaniacze energii do napędów pneumatycznych urządzeń robotyki (02.12.1997); Modele regułowe fuzzy logic (Takagi-Sugeno) i ich zastosowanie w regulacji (16.12.1997); Wykorzystanie regulatora fuzzy logic zintegrowanego ze sterownikiem PLC w układach napędowych (16.12.1997); Problematyka sterowania pozycyjnego napędu pneumatycznego (20.01.1998); Struktury i algorytmy optymalizacji bieżącej punktów pracy procesów technologicznych (25.02.1998); Współpraca robotów przy manipulowaniu wspólnym obiektem (19.05.1998); Informacja o XXIX Międzynarodowym Sympozyjum Robotów Przemysłowych (Birmingham, 27–30.04.1998) (19.05.1998); Gawęda na temat drogi życiowej pracownika nauki (06.10.1998); Kulisy warsztatu pracy naukowca w świetle osobistych doświadczeń (01.12.1998); Manipulator wielokorbowy

bez ograniczeń konfiguracji (05.01.1999); Architektura sterownika robota POLYCRANK (05.01.1999); Zautomatyzowane optycznie metody pomiaru kształtu, przemieszczeń i odkształceń obiektów rozpraszających (23.02.1999); Międzynarodowe sympozjum robotów przemysłowych TOKIO '99 – informacje o pracach badawczych i nowych zastosowaniach (25.01.2000); Mikrochwytaki – budowa i zastosowanie (25.01.2000); Optymalizacja decyzji w sytuacjach sterowania i zarządzania (29.02.2000); Rozwój koncepcji zarządzania jakością (21.11.2000); Metody kalibracji robotów (23.01.2001); Wyniki wstępnych badań manipulatora robota POLYCRANK (23.01.2001); Stanowisko do badania procesów obróbki mechanicznej z robotem RNT (23.01.2001); Szybkie prototypowanie (13.03.2001); Źródła i przetwarzanie energii w XXI wieku (10.04.2001); Perspektywy wykorzystania energii słonecznej w warunkach krajowych (10.04.2001); Wyniki badań chodu czteronożnego milirobota kroczącego AIBO'SONY (22.05.2001); Relacja z ISR 2001, Seul 19–21 kwietnia 2001 r. oraz RAAD 2001, Wiedeń 16–18 maja 2001 r. (22.05.2001); Algorytm regulacji typu SMC dla serwomechanizmu robota (06.11.2001); Nowe podejście do zarządzania jakością w przedsiębiorstwach i jednostkach badawczo-rozwojowych (20.11.2001); Robot POLYCRANK w zastosowaniu do nakładania twardych pokryć z wykorzystaniem palnika laserowego i/lub plazmowego (22.01.2002); Miniaturowe roboty inspekcyjne (22.01.2002); Zastosowania metody zliczania pojedynczych fotonów (05.03.2002); Maszyna czteronożna LAVA i maszyny sześcionożne GROVEN: rozważania na temat mechaniki i sterowania (21.05.2002); Nowe trendy w automatyce (22.10.2002); Projektowanie manipulatorów robotów chirurgicznych i planowanie przebiegu operacji z wykorzystaniem modeli komputerowych (04.02.2003); Mikroczujniki i mikrosystemy – stan aktualny i kierunki rozwoju (11.03.2003); Mikrotechnika – wprowadzenie (09.03.2004); Perspektywy rozwoju mikrotechniki w Polsce (09.03.2004); Chwytaki z napędem elektrycznym; przegląd problematyki i rozwiązań (08.06.2004); Optyczne metody badań mikroelementów i mikrosystemów MEMS i MOEMS (11.01.2005); Chwytaki z napędem elektrycznym – przegląd problematyki i rozwiązań (25.01.2005); Zagadnienia współczesnych sieci komputerowych (19.04.2005); Tematyka badań Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechniki Warszawskiej, ze szczególnym uwzględnieniem robotyki i rozpoznawania wzorców (08.11.2005); Pneumotronika. Współczesny kierunek rozwoju pneumatyki (07.03.2006); Wybrane informacje o owych materiałach i możliwościach ich praktycznego zastosowania (21.11.2006); Zmodyfikowany algorytm regulacji o ruchu ślizgowym – SMC Sliding Mode Control (24.04.2007); Wykorzystanie laserowego skanera i kamery dookólnej do budowy mapy hybrydowej 3D (22.01.2008); Roboty usługowe – wyniki badań prowadzonych w IAIS Politechniki Warszawskiej (03.06.2008); Politechnika Warszawska, Problemy rozpoznawania uszkodzeń w procesach przemysłowych (14.10.2008); Regulacja predykcyjna i optymalizacja punktu pracy w warstwowej strukturze sterowania procesem przemysłowym (03.03.2009); Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout (03.11.2009); Quo vadis,

robotyko? (13.04.2010); System nawigacji semantycznej robota mobilnego (08.06.2010); Sterowanie głosowe zrobotyzowanym stanowiskiem wytwórczym (18.01.2011); Metody rozpoznawania obrazów na potrzeby inteligentnych pojazdów i robotów usługowych (15.03.2011); Sterownik manipulatora z chwytakiem wielopalczastym (17.01.2012); Wieloagentowy system robotyczny wspierający obróbkę blach poszycia samolotu (03.04.2012); Zastosowanie modelu BIM w nawigacji robotów mobilnych (29.05.2012); Przegląd systemów bezstykowego zasilania (16.10.2012); Specyfikacja układów sterowania robotów wykorzystujących aktywne czucie do identyfikacji obiektów (20.11.2012); Nowe inicjatywy w robotyce zaawansowanej (18.05.2011); Tendencje rozwojowe napędów lotniczych i kosmicznych (08.01.2013)

Politechnika Wrocławska, Sieci komputerowe (21.03.1995); Projekt badawczy zamawiany PBZ-31-05 Sieciowe systemy komunikacyjne integrujące automatyzację wytwarzania (24.03.1998); Mikromechanika krzemowa (02.07.1998); Przegląd prac naukowo-badawczych prowadzonych w Zakładzie Podstaw Cybernetyki i Robotyki Instytutu Informatyki, Automatyki i Robotyki Politechniki Wrocławskiej (22.01.2008); Kulisty robot mobilny RoBall (22.01.2008); Sterowanie ręczną bioprotezą dłoni przez rozpoznawanie intencji pacjenta na podstawie analizy sygnałów EMG (22.01.2008); Doświadczenia Wrocławskiego Centrum Transferu Technologii (WCTT) (16.10.2001)

Politechnika Zielonogórska, Systemy komputerowo wspomaganego planowania produkcji; perspektywy i ograniczenia (12.10.1999)

POLNET Tech. Int., Bazy danych SQL, najważniejsze implementacje (08.06.1993)

Polska Akademia Nauk, Sterowanie rozmyte. Pojęcia podstawowe (02.11.1993); Sterowanie rozmyte. Przykłady aplikacji (18.01.1994) Modelowanie zachowań odruchowych w robotach mobilnych (21.11.1995); Technologia laserowego kształtowania metali (20.02.1996); Problemy robotyzacji pomiarów metodami ultradźwiękowymi (20.02.1996); Numeryczne sterowanie osprzętem maszyn budowlanych (20.02.1996); Problemy automatyki, robotyki i pomiarów w inżynierii biomedycznej (06.10.1998); Zyski i straty na drodze do Społeczeństwa Informacyjnego (26.10.1999); Kierunkowa transformata Hougha i jej zastosowanie (21.05.2002); Drążenie danych i odkrywanie wiedzy z użyciem logiki rozmytej i obliczeń na słowach (28.10.2003); Systemy inteligentne i wspomaganie decyzji – nowe kierunki i wyzwania (05.10.2004); Zastosowania technologii satelitarnych (16.10.2007); Metody i urządzenia wspomagające układy krążenia i oddychania (04.12.2007); Zastosowanie modelu BIM w nawigacji robotów mobilnych (29.05.2012); Tendencje rozwojowe napędów lotniczych i kosmicznych (08.01.2013); O etyce inżynierskiej (08.03.2005); Optymalizacja w projektowaniu inżynierskim (10.10.2000); Zastosowanie estymatorów jądrowych w inżynierii sterowania i wspomaganiu decyzji (12.10.2010)

Polski Komitet Normalizacyjny, Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych (28.10.1997); Kultura języka – Tradycja i nowoczesność w polszczyźnie a język techniki (17.12.2002)

Polskie Centrum Badań i Certyfikacji, Perspektywy rozwoju systemów zapewnienia jakości w Polsce (08.10.1996)

Polskie Radio Program 1, Kultura wypowiedzi – wystąpienia przed audytorium i wypowiedzi dla mediów (02.12.2008)

Polskie Towarzystwo Informatyczne, Perspektywy rozwoju i zastosowań komputerów PC (07.11.1995); Nowa architektura wewnętrzna systemu operacyjnego Microsoft Windows'95 i jej rola w kreowaniu wielozadaniowych zastosowań komputerów PC (07.11.1995)

Polsko-Japońska Wyższa Szkoła Technik Komputerowych, Merealogiczne podstawy sterowania w systemach rozproszonych (05.01.1999); Laboratorium robotyki w PJWSTK – perspektywy rozwojowe (05.01.1999)

P.P.U.H. IGA s.c., Szybkie prototypowanie w technologii FDM (23.10.2007)

Production Solution Sp. z o.o., SMT – Montaż Powierzchniowy, Produkcja Małoseryjna, Naprawy i Serwis (24.10.2000)

Przedsiębiorstwo Usług Antykorozyjnych CORPROTECT s.c. W. Bogotko, **J. Lubkiewicz**, Robot do kontroli i czyszczenia rurociągów (01.12.1998)

Przemysłowy Instytut Automatyki i Pomiarów PIAP, Błędy i doświadczenia procesu prototypowego na tle konstrukcji części mechanicznej robota przemysłowego o udźwigu 120 kg (09.02.1993); Zrobotyzowana linia grafitowania kineskopów w zakładach Thomson-Polkolor (25.03.1993); Zrobotyzowana linia pras średnich w FIAT-AUTO POLAND (FSM-2, Tychy) (25.03.1993); Wybrane mikrokontrolery firmy MOTOROLA. Możliwości zastosowań w urządzeniach kontrolno-pomiarowych (06.04.1993); Pilotowe wprowadzenie do ratownictwa przemysłowego satelitarnej sieci zbierania danych, kontroli i zapobiegania katastrofom ekologicznym G E N i E (20.04.1993); Jakość produktów i usług na wolnym rynku – jak nie wypaść z obiegu? (04.05.1993); Modułowy sterownik przemysłowy bazujący na magistrali VME z zaimplementowanym systemem RTOS OS-9 – komputer PEP MC (25.05.1993); Odporność robota przemysłowego na zakłócenia występujące w zasilającej sieci energetycznej (15.06.1993); Działalność organizacji normalizacyjnych ISO, IEC i EWG – na podstawie doświadczeń zebranych podczas pobytu stażowego w SIS (Standardiseringskommissionen i Sverige) (23.11.1993); Prezentacja wyników realizacji grantów w dziedzinie robotyki (07.12.1993); Prezentacja wyników realizacji grantów w dziedzinie robotyki (08.12.1993); Model odniesienia dla zarządzania inwentarzem produkcyjnym – staż naukowo-badawczy w CRIF/WTCM (Centrum Naukowe Przemysłu Maszynowego) w Belgii (14.12.1993); Modelowanie dla potrzeb CAD części mechanicznych projektowanych w sposób tradycyjny – staż naukowy na uniwersytecie ULB w Brukseli (21.12.1993); Komputerowe wspomaganie projektowania montażowych procesów produkcyjnych – na podstawie doświadczeń z pobytu w Departamencie Systemów Produkcyjnych uniwersytetu ULB w Brukseli (18.01.1994); Wprowadzanie nowych wyrobów (15.03.1994); Utworzenie systemu monitorowania produkcji, składowania i transportu materiałów niebezpiecznych oraz wspomagania ratownictwa z wykorzystaniem komunikacji satelitarnej (16.03.1994); Konsekwencje nowych ustaw dotyczących normalizacji, miar i jakości (29.03.1994); Roboty mobilne – wspólne seminarium POLSPAR i PIAP (12.04.1994); Normalizacja międzynarodowa i europejska oraz problemy związane z harmonizacją norm krajowych z normami

międzynarodowymi i europejskimi (26.04.1994); Hannover Messe ’94 – oferta w zakresie automatyzacji – komunikaty i informacje pracowników PIAP uczestniczących w targach (10.05.1994); Urządzenia automatyki przemysłowej firmy BOSCH (24.05.1994); Miniaturowe elementy pneumatyki wg ofert PIAP (29.11.1994); Hybrydowe systemy badań symulacyjnych układów zrobotyzowanych (01.12.1994); Rozwój robotyki przemysłowej w PIAP oraz udział w projektach robotowych EC IMPACT i INGRID (01.12.1994); Warstwa sieciowa komputerowo zintegrowanego wytwarzania CIM: badania i opracowania własne (01.12.1994); Cyfrowe sterowniki napędów dla robotów i innych środków automatyki (01.12.1994); Zautomatyzowane urządzenia produkcyjne i kontrolne dla przemysłu maszynowego (01.12.1994); Identyfikacja stanu niebezpiecznego środowiska z zastosowaniem robotów inspekcyjnych (06.12.1994); Zmiany w prawie wynalazczym (24.01.1995); Eksperymentalna weryfikacja cyfrowych algorytmów sterowania napędami robota przemysłowego (21.02.1995); Zagadnienia prawa autorskiego w odniesieniu do twórcy – pracownika jednostki badawczo-rozwojowej (21.02.1995); Pomiar przepływu cieczy w przewodach ciśnieniowych i kanałach otwartych z zastosowaniem przepływomierzy produkowanych w PIAP (08.03.1995); Możliwości badań w laboratorium PIAP-LAB na rzecz certyfikacji wyrobów z dziedziny automatyki, robotyki i aparatury pomiarowej (08.03.1995); Monitorowanie zużycia energii w obiektach rozłożonych w przestrzeni z uwzględnieniem systemu Lonworks i zastosowania transmisji kablami energetycznymi (08.03.1995); Tendencje rozwojowe współczesnych regulatorów mikroprocesorowych oraz wielofunkcyjny regulator MRP-42C do automatyzacji procesów ciągłych (08.03.1995); Robotyzacja szansą i wyzwaniem dla polskiego przemysłu. Najnowsze aplikacje krajowe (08.03.1995); Pojazd inteligentny – symulacja ruchu w czasie rzeczywistym (06.04.1995); Laserowy system do bezdotykowych pomiarów robota „ROBOTEST” (06.04.1995); Tworzenie map otoczenia systemu zrobotyzowanego na podstawie informacji z czujnika laserowego (06.04.1995); Prace firmy TRC z dziedziny robotów mobilnych (06.04.1995); Międzynarodowe Targi Przemysłowe Hannover ’95 (16.05.1995); Prace prowadzone przez PIAP w ramach Programu Teleman i Copernicus ’94 oraz realne możliwości udziału w programach badawczych Unii Europejskiej (23.05.1995); Metody rozwiązania odwrotnego zadania kinematycznego (23.05.1995); Certyfikacja wyrobów, systemów i osób wg przepisów europejskich i polskich (31.10.1995); System jakości w laboratoriach PIAP-LAB – model systemu i stan wdrożenia (31.10.1995); PIAP, Nowoczesne techniki nawigacyjne robotów mobilnych na przykładzie robota NOMAD 200 (21.11.1995); Tworzenie dwuwymiarowych map otoczenia na podstawie informacji z czujnika laserowego (21.11.1995); Recykling samochodów w krajach Europy Zachodniej (05.12.1995); Recykling samochodów – stan obecny, problemy i perspektywy (06.12.1995); Kierunki rozwoju systemów monitorowania produkcji i transportu materiałów niebezpiecznych z zastosowaniem komunikacji radiowej i satelitarnej (23.01.1995); System badań symulacyjnych pojazdów zrobotyzowanych dla osób niepełnosprawnych (30.01.1996); PIAP, Informacja o II konferencji IFAC Helsinki „Inteligentne pojazdy autonomiczne”, 12–14 czerwiec 1995 (30.01.1996);

Profibus – normalizacja, tendencje rozwojowe i kierunki zastosowań przemysłowych. (19.03.1996); Usługi sieci Internet na potrzeby przedsiębiorstwa – teraźniejszość i przyszłość (16.04.1996); Krótkie komunikaty z pobytu na Przemysłowych Targach Hanowerskich kwiecień '96' w zakresie wybranych zagadnień automatyki, robotyki i pomiarów (11.06.1996); Stan badań w dziedzinie inteligentnych sterowników robotów mobilnych (22.10.1996); System manipulacyjny z robotem URP-6 do ukosowania blach (19.11.1996); Bezpieczeństwo funkcjonalne układów sterowania – aktualny stan wymagań (03.12.1996); Zasady konstrukcji urządzeń elektronicznych odpornych na zakłócenia elektromagnetyczne (17.12.1996); Obserwacje i wnioski z wizyt w wybranych instytutach w krajach Unii Europejskiej, jako źródło inspiracji zmian restrukturyzacyjnych (25.02.1997); Pomiar i rejestracja wielkości momentów w warunkach przemysłowych (04.03.1997); Stanowisko do pomiaru grubości – na przykładzie wdrożenia w Fabryce Płyt Wiórowych w Grajewie (04.03.1997); PIAP, Automatyczna przyłbica spawalnicza POS-4 automatic (04.03.1997); Miniaturowa obrabiarka współrzędnościowa oraz stoły współrzędnościowe produkcji PIAP (04.03.1997); Skomputeryzowane stanowisko pomiarowe do sprawdzania przeliczników wskazujących do ciepłomierzy do wody (04.03.1997); Wagi tensometryczne i przemysłowe linie wagowe (04.03.1997); Obiektowe przyrządy do sprawdzania i kalibracji aparatury kontrolno-pomiarowej (05.03.1997); Firma BOSCH – pełna automatyka przemysłowa od jednego dostawcy (05.03.1997); Turbinowy licznik mleka w legalizowanych instalacjach pomiarowych autocystern (05.03.1997); Monitoring przemysłowy – wizualizacja procesów, pomiary, sygnalizacje, zdalne sterowanie, alarmowanie i raportowanie – na przykładzie systemu zarządzania dystrybucją energii (05.03.1997); Możliwości badawcze akredytowanego laboratorium PIAP-LAB (06.03.1997); Bremeński model wdrażania systemów jakości (06.03.1997); Komputerowe wspomaganie wdrażania Systemów Jakości w małych i średnich przedsiębiorstwach; metoda PIAP-BQM (22.04.1997); Międzynarodowe Targi Przemysłowe – Hannover oraz CEBIT '97 – Hannover, przegląd wybranych nowości technicznych (06.05.1997); Aktualne trendy w robotyce i przemysłowych systemach wizyjnych, na podstawie materiałów z 28. International Symposium of Robots oraz International Robots and Vision Show (Detroit, maj 1997) (20.05.1997); Rezultaty projektu w obszarze sieci miejscowych i ich integracji z sieciami wyższych poziomów (03.06.1997); Rezultaty projektu w obszarze sieci lokalnych – osiągnięcia PIAP i współwykonawców projektu (03.06.1997); Sieć miejscowa LonWorks – instalacja badawcza w Instytucie, rezultaty badań perspektywy aplikacji w kraju oraz oferta PIAP (03.06.1997); Nowości w zakresie rodziny robotów ABB (uwagi użytkownika) (02.12.1997); Stanowisko do zgrzewania blach przerywacza ciągu w piecach gazowych – zastosowanie robota przemysłowego IRB 6000 produkcji firmy ABB (02.12.1997); Nowoczesne układy sensoryczne w komputerowych systemach nadzoru stanowisk pomiarowych i montażowych (10.03.1998); Komputerowe stanowisko TEC-LEG-3 do sprawdzania elektronicznych przeliczników energii cieplnej wody (10.03.1998); Jak uzyskać dofinansowanie KBN na automatyzację i modernizację maszyn linii produkcyjnych i technologii? (11.03.1998); Certyfikacja wyrobów na potrzeby

sektora automatyki, robotyki i zintegrowanych systemów wytwarzania prowadzona przez PIAP-OCW (11.03.1998); System pomiarowy SCANLAB-W na elementach sieci LonWorks do monitorowania warunków środowiskowych w laboratoriach (12.03.1998); Przepływomierz EDM – czyli jak prosto i tanio zrealizować pomiar przepływu cieczy przyrządem o wysokim poziomie technicznym (12.03.1998); Mikroprocesorowy regulator MRP-42C do automatyzacji procesów ciągłych oraz oprogramowanie narzędziowe do tworzenia nadrzędnych stacji operatorskich (13.03.1998); Komputerowy system METROTERM DAC 20 do monitorowania temperatury w silosach i elewatorach zbożowych oraz iskrobezpieczne sondy pomiarowe temperatury dla tego systemu (13.03.1998); Projekt badawczy zamawiany PBZ-31-05 Sieciowe systemy komunikacyjne integrujące automatyzację wytwarzania (24.03.1998); Aspekty kompatybilności elektromagnetycznej i bezpieczeństwa funkcjonalnego (21.04.1998); Wybrane zagadnienia konstrukcji i sterowania mobilnych robotów inspekcyjno-interwencyjnych (19.05.1998); Międzynarodowe Targi Przemysłowe Hannover Messe ’98, przegląd wybranych nowości technicznych (02.06.1998); Monitoring przemysłowy na przykładzie systemu opracowanego dla Zakładu Energetycznego Huty Stalowa Wola SA (17.11.1998); Wykrywanie i lokalizacja wycieków z rurociągów przesyłowych cieczy (01.12.1998); Zastosowanie robota IRB 1400 i wynikające z tego korzyści (05.01.1999); Problemy sprawdzania i legalizacji liczników energii cieplnej – oferta PIAP dla energetyki cieplnej (23.03.1999); Właściwości funkcjonalne uniwersalnego regulatora procesów ciągłych MRP-42 i jego praca w sieciowych systemach sterowania komputerowego (23.03.1999); Pomiary przepływu i parametrów fizyko-chemicznych cieczy w zastosowaniach przemysłowych (24.03.1999); Stanowiska diagnostyczne integrujące czujniki różnych wielkości fizycznych – na przykładzie automatycznego pomiaru geometrii kineskopu (24.03.1999); Roboty spawalnicze firmy Panasonic (25.03.1999); Roboty i manipulatory w obsłudze maszyn i procesów – przykłady zastosowań (25.03.1999); Dlaczego certyfikat bezpieczeństwa PIAP-OCW jest dobrym gwarantem swobodnego obrotu wyrobów i odpowiedzialnych zastosowań? (26.03.1999); O badaniach odporności na zaburzenia elektromagnetyczne w laboratorium PIAP-LAB (26.03.1999); Roboty spawalnicze Pana Robo firmy Panasonic (30.03.1999); Międzynarodowe Targi przemysłowe Hannover Messe ’99, przegląd wybranych nowości technicznych (11.05.1999); Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: Ogólna charakterystyka projektu (25.05.1999); Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: Projekt oraz realizacja konstrukcji prototypu robota (25.05.1999); Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: Architektura i realizacja sterowania robota (25.05.1999); Problem Roku 2000? (26.10.1999); Rola i zadania Oddziału Certyfikacji Wyrobów PIAP-OCW w kształtowaniu bezpieczeństwa użytkowania oraz jakości wyrobów sektora automatyki (23.11.1999); Rola i zadania Oddziału Certyfikacji Wyrobów PIAP-OCW w kształtowaniu bezpieczeństwa użytkowania oraz jakości wyrobów sektora automatyki (23.11.1999); Czujnik wizyjny SIMATIC VS 710 firmy Siemens – charakterystyka techniczna, profile zastosowań i oferta usług Instytutu (07.12.1999); Prezentacja programu SHERLOCK 32 przeznaczonego do budowania, testowania i wdrażania aplikacji

związanych z przetwarzaniem i analizą obrazu (07.12.1999); Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny – wyniki badań (25.01.2000); Pomiar pH elektrodami półprzewodnikowymi – technologia ułatwiająca życie pomiarowca (11.04.2000); Urządzenie do automatycznego poboru próbek jako tani sposób monitorowania wody i ścieków (11.04.2000); Uniwersalny regulator procesów ciągłych MRP-42C oraz prace rozwojowe PIAP w zakresie urządzeń automatyki przemysłowej (11.04.2000); Komputerowe stanowiska pomiarowe TEC-LEG-3 i KAL-LEG do badań części składowych ciepłomierzy oraz problemy ich legalizacji (11.04.2000); Specjalistyczne przepływomierze do cieczy lepkich (12.04.2000); Przykłady integracji nowych stanowisk zrobotyzowanych z istniejącymi instalacjami (12.04.2000); Wizyjna kontrola jakości wytwarzania – usługi i produkty oferowane przez Instytut (13.04.2000); Wykrywanie i lokalizacja wycieków z rurociągów magistralnych (13.04.2000); Systemy monitoringu temperatur do obiektów magazynowych produktów zboża z silnym zapyleniem (13.04.2000); Krajowe zasady wprowadzania do obrotu handlowego wyrobów sektora automatyki (14.04.2000); Badania typu przyrządów pomiarowych w aspekcie prób środowiskowych (14.04.2000); Międzynarodowe Targi przemysłowe Hannover Messe 2000, przegląd wybranych nowości technicznych (09.05.2000); Wizyjna kontrola jakości wytwarzania – usługi i produkty oferowane przez Instytut (23.05.2000); Graficzny interfejs robota mobilnego GUI-MR (20.06.2000); Problem wyboru akcji w rozproszonych sterownikach robotów mobilnych (20.06.2000); System nadzoru prób silnika odrzutowego (07.11.2000); Systemy monitoringu i sterowania dla gospodarki wodno-ściekowej (07.11.2000); Tradycja i teraźniejszość działań pro jakościowych w PIAP (21.11.2000); Zasady wprowadzenia do obrotu produktów z sektorów: automatyki i informatyki (21.11.2000); Problem wyboru akcji w rozproszonych sterownikach robotów mobilnych (23.01.2001); Metody kalibracji robotów (23.01.2001); Informacje o sympozjum NATO – Bezzałogowe pojazdy w zastosowaniach militarnych (23.01.2001); Monitorowanie stanów awaryjnych urządzeń przy pomocy komunikatów przesyłanych na telefon komórkowy (28.03.2001); Legalizacja ciepłomierzy – punkt legalizacyjny w PIAP i jego możliwości (28.03.2001); Legalizacja ciepłomierzy – stanowiska do legalizacji części składowych ciepłomierzy oferowane przez PIAP (28.03.2001); Szanse i zagrożenia dla krajowego sektora automatyki w aspekcie przystąpienia do Unii Europejskiej (28.03.2001); Wizyjne systemy kontroli jakości – oferta PIAP (28.03.2001); Oferta PIAP w zakresie urządzeń do automatyzacji procesów wolnozmiennych (29.03.2001); Wykorzystanie statystycznej kontroli jakości do oceny procesu technologicznego produkowanego wyrobu (29.03.2001); PIAP, Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2001 oraz CEBIT – przegląd wybranych nowości technicznych (08.05.2001); Wstępne wyniki eksploatacji robotów mobilnych SR 11 INSPECTOR (22.05.2001); Nowe napędy elektryczne dla 23 mm Armaty Morskiej (08.01.2002); Wizyjne stanowisko kontroli końcowej w zakładach Faurecia Fotele Samochodowe (08.01.2002); Prototyp a wersja komercyjna – rozwój robotów klasy „Inspector" (22.01.2002); Europejskie zasady dopuszczenia do stosowania wyrobów automatyki i pomiarów adresowane do

użytkownika (20.03.2002); Systemy monitoringu dla obiektów z zagrożeniem wybuchowym (20.03.2002); Nadzór urządzeń technologicznych za pomocą telefonu komórkowego – doświadczenia aplikacyjne (21.03.2002); Sprawdzanie ciepłomierzy – nowe urządzenia – nowe możliwości – oferta PIAP (21.03.2002); Legalizacja części składowych ciepłomierzy do wody – przepisy, możliwości punktu legalizacyjnego w PIAP (21.03.2002); Struktura, funkcje i parametry Modułowo Aparaturowego Systemu Automatyki Przemysłowej MASAP produkcji PIAP (21.03.2002); PIAP, Kontrola produktów i procesów wytwarzania za pomocą technik wizyjnych (21.03.2002); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2002 – przegląd wybranych nowości technicznych (07.05.2002); Systemy mobilne zwiększające bezpieczeństwo publiczne (21.05.2002); System jakości w przemyśle motoryzacyjnym wg. normy ISO/TS 16949:2002 (05.11.2002); Małe i średnie roboty w zastosowaniach antyterrorystycznych – przegląd konstrukcji (04.02.2003); Metody zdalnego serwisowania układów pomiarowych i systemów automatyki z wykorzystaniem GPRS (18.03.2003); Przenośne przyrządy serwisowe do wzorcowania i sprawdzania aparatury pomiarowej stosowanej w automatyce przemysłowej (02.04.2003); Znakowanie CE przepustką polskich wyrobów automatyki na rynek europejski (02.04.2003); Iskrobezpieczny system monitorowania temperatury z czujnikami typu smart (02.04.2003); MASAP – tani, niezawodny system automatyzacji małych i średnich obiektów technologicznych (03.04.2003); Sprawdzanie ciepłomierzy – nowe urządzenia – nowe możliwości – oferta PIAP (03.04.2003); Nowe możliwości wykorzystania sieci telefonii komórkowej (w tym GMS/GPRS) w monitoringu przemysłowym (03.04.2003); Nowe zastosowania technik wizyjnych w przemyśle (03.04.2003); Urządzenia elektryczne w wersji przeciwwybuchowej (15.04.2003); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2003 oraz CEBIT 2003 – Hannover – przegląd wybranych nowości technicznych (29.04.2003); Roboty w rehabilitacji osób po udarze mózgu (27.05.2003); Pomiary wizyjne części po obróbce mechanicznej (04.01.2004); Zrobotyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy (20.01.2004); Wspomagająco-neutralizujący robot SMR-100 Expert – rozwój konstrukcji (20.01.2004); Współfinansowanie przedsięwzięć innowacyjnych w ramach projektów celowych Ministerstwa Nauki i Informatyzacji; ogólne zasady i przykłady realizacji (24.03.2004); Program Dofinansowania Projektów Celowych dla Małych i Średnich Przedsiębiorstw realizowany przez Federację Stowarzyszeń Naukowo Technicznych NOT (24.03.2004); Polish Technology Partnership – szybki i skuteczny dostęp do globalnych zasobów wiedzy technicznej (24.03.2004); Jak małe, prywatne przedsiębiorstwo może skorzystać z pieniędzy Unii Europejskiej (24.03.2004); Właściwości funkcjonalne i parametry urządzeń systemu MASAP przeznaczonego do automatyzacji małych i średnich obiektów technologicznych (24.03.2004); Legalizacja ciepłomierzy do wody i ich części składowych w świetle obowiązujących przepisów (24.03.2004); Systemy wizyjne w zastosowaniach do pomiarów części po obróbce mechanicznej (25.03.2004); Charakterystyka robotów KUKA; możliwości zastosowań (25.03.2004); Oznaczenie CE przepustką wyrobów automatyki i pomiarów na Jednolity Rynek (25.03.2004); Mikroprocesorowe

kalibratory ciśnienia serii PC-01 (25.03.2004); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2004 oraz CEBIT 2004 – przegląd wybranych nowości technicznych (11.05.2004); Manipulatory wykonywane przez PIAP do instalacji przemysłowych (08.06.2004); Manipulatory przemysłowe na przykładzie opracowań dla Philips Lighting w Pile; wybrane zagadnienia konstrukcyjne i doświadczenia aplikacyjne (08.06.2004); Stan rynku robotów mobilnych (25.01.2005); Jak wykorzystać światową sieć ekspertów Technology Partnership do rozwiązania problemów technicznych w Twojej firmie (06.04.2005); Zastosowanie systemów wizyjnych w technikach kontroli jakości wytwarzania (06.04.2005); Nowe instalacje robotów KUKA Roboter GmbH w Polsce (06.04.2005); Legalizacja ciepłomierzy do wody w świetle obowiązujących przepisów (07.04.2005); Sprawdzanie i legalizacja ciepłomierzy – testery i stanowiska z PIAP (07.04.2005); Iskrobezpieczny system zdalnego monitorowania temperatury w elewatorach zbożowych (07.04.2005); Jak sobie radzić z oznakowaniem CE w automatyce i pomiarach (07.04.2005); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2005 oraz CEBIT 2005 – przegląd wybranych nowości technicznych (10.05.2005); Inteligentny system mobilny wspomagający bezpieczeństwo środków transportu (07.06.2005); Bezpieczeństwo funkcjonalne na służbie ochrony środowiska (22.11.2005); Zarządzanie jakością w obszarze badań i rozwoju technologii (22.11.2005); Efektywny dostęp do wiedzy technicznej a rozwój gospodarki innowacyjnej (22.11.2005); Wpływ procesów innowacyjnych na wzrost konkurencyjności przedsiębiorstw (22.11.2005); Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony (10.01.2006); Mały robot wsparcia inspekcyjnego (24.01.2006); Europejska Zgodność CE w obszarze armatury i pomp. PIAP – europejska jednostka notyfikowana 1548 (22.03.2006); Doświadczenia PIAP w budowie manipulatorów do przenoszenia ciężkich elementów (22.03.2006); Roboty KUKA – idee, które działają (22.03.2006); Ruchomy system kontroli wizyjnej detali karoseryjnych (22.03.2006); Zrobotyzowane stanowisko depaletyzacji i paletyzacji obsługujące kartoniarkę w browarze (22.03.2006); Nowa generacja systemów monitorowania temperatury dla zakładów przechowalnictwa żywności (23.03.2006); Partnerstwo technologiczne – pomoc w rozwiązywaniu problemów produkcyjnych (23.03.2006); Możliwości otwierania punktów legalizacyjnych w przedsiębiorstwach ciepłowniczych w Polsce (23.03.2006); Sposoby i urządzenia do sprawdzania ciepłomierzy hybrydowych (zwanych też kompaktowymi) (23.03.2006); Zautomatyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy (23.05.2006); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2006, AUTOMATICA – Monachium oraz CEBIT 2006 – przegląd wybranych nowości technicznych (06.06.2006); Pakowaczka lamp PLS-4p dla Philips Lighting (09.01.2007); Modernizacja zestawiarni Huty Szkła w Jaśle (09.01.2007); Ruchomy system kontroli wizyjnej detali karoseryjnych (09.01.2007); Rozwiązanie zadania prostego i odwrotnego kinematyki dla manipulatora o strukturze (23.01.2007); Wybrane aspekty techniczne i organizacyjne zrobotyzowanych instalacji spawania łukowego (23.01.2007); Prezentacja symulatora robota (23.01.2007); Automatyzacja przemysłowych procesów

naważania i dozowania surowców sypkich na przykładzie linii wagowej w Hucie Szkła w Jaśle (14.03.2007); Automatyzacja transportu międzyoperacyjnego na przykładzie manipulatorów przemysłowych wdrożonych na liniach technologicznych Philips Lighting w Pile (14.03.2007); Roboty ABB, Fanuc i KUKA w stanowiskach przemysłowych zbudowanych przez PIAP (14.03.2007); Technology Partnership Polska – partnerstwo techniczne umożliwiające szybki dostęp do wiedzy (14.03.2007); Jak wystawić tanio deklarację Europejskiej Zgodności CE (15.03.2007); Aktualne możliwości wizyjnej kontroli jakości wytwarzania i oferta PIAP (15.03.2007); Zrobotyzowany system do badania wielkoskalowych konstrukcji przemysłowych (15.03.2007); Robot wspomagający rehabilitację po udarach mózgu (27.03.2007); Opracowanie urządzenia do zdejmowania trajektorii ruchu narzędzi przy obsłudze manualnej (27.03.2007); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2007 oraz CEBIT 2007 – przegląd wybranych nowości technicznych (15.05.2007); Zautomatyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy (05.06.2007); Opracowanie metody kalibracji kamery cyfrowej o wysokiej dokładności odwzorowania barw (25.09.2007); Aktualny stan systemów zabezpieczeń sieci informatycznej w PIAP (30.10.2007); Stanowisko do regulacji mechanizmu migowego i resetu w presostatach (06.11.2007); Stanowisko do odczytu kodu z felg aluminiowych (06.11.2007); Zautomatyzowane stanowisko do badań odbiorczych kurków kulowych (06.11.2007); Różne aspekty aktywności Technology Partnership Polska (TPP) oraz korzyści dla PIAP (13.11.2007); Co nowego w 7. Programie Ramowym Unii Europejskiej (27.11.2007); Monitorowanie i prognozowanie (Foresight) priorytetowych, innowacyjnych technologii dla zrównoważonego rozwoju województwa mazowieckiego (27.11.2007); Systemy monitorowania i wspomagania bezpieczeństwa (08.01.2008); Wykorzystanie eLearningu – nowoczesnej metody kształcenia i doskonalenia zawodowego w projektach międzynarodowych realizowanych przez PIAP (08.01.2008); Linia do montażu końcowego wkładek bezpiecznikowych typu WT (08.01.2008); Targi MILIPOL – Paryż 2007. Przegląd eksponowanych nowości z zakresu sprzętu do zastosowań policyjnych i militarnych (15.01.2008); Jak najszybciej znaleźć poszukiwaną technologię i ekspertów do rozwiązania Twoich problemów technicznych (02.04.2008); Przemysłowe zastosowania zaawansowanych technologicznie robotów mobilnych (02.04.2008); Foresight Mazovia – monitorowanie i prognozowanie priorytetowych technologii dla województwa mazowieckiego (02.04.2008); Po co komu oznaczenie CE – czyli o wsparciu inwestorów i użytkowników (03.04.2008); Doświadczenia PIAP w robotyzacji (03.04.2008); Stanowisko do regulacji ciśnieniowej w presostatach (15.04.2008); Stanowisko do kontroli końcowej presostatów (15.04.2008); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2008 oraz CEBIT 2008 – przegląd wybranych nowości technicznych (27.05.2008); Robot do zastosowań bojowych (03.06.2008); Sterowanie i nadzorowanie wielorobotowego mobilnego systemu inspekcyjnego (03.06.2008); System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A. (21.10.2008); Bezpieczeństwo wyrobów na rynku Europejskiego Obszaru Gospodarczego (EOG) – wymagania i zasady postępowania

(06.01.2009); Projektowanie mechatroniczne małogabarytowego robota mobilnego do rozpoznania wewnątrz budynku (27.01.2009); Prognozowanie rozwoju technologii w zakresie automatyki, robotyki i techniki pomiarowej – Projekt Foresight ARP (01.04.2009); Badania bezpieczeństwa urządzeń i układów automatyki oraz oferta Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów w tym zakresie (01.04.2009); Jak tanio doprowadzić wyrób do europejskiej zgodności CE? (01.04.2009); System szkoleń BHP w obszarze automatyzacji i robotyzacji z wykorzystaniem techniki E-learning (02.04.2009); Nowe zrobotyzowane stanowiska zbudowane przez PIAP (02.04.2009); Transfer wiedzy i technologii – działalność Zespołu TECHNOLOGY PARTNERSHIP POLSKA (TPP) (02.04.2009); Zestaw do odmierzania składników ciekłych (21.04.2009); Zrobotyzowane stanowisko do ukosowania blach metodą cięcia plazmowego (21.04.2009); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2009 oraz CEBIT 2009 – przegląd wybranych nowości technicznych (19.05.2009); Zrobotyzowany system przenoszenia detali ceramicznych dla Saint Gobain Koło (02.06.2009); Mobilny robot inspekcyjny przeznaczony do pracy w kopalni (02.06.2009); Proteus – roboty w akacjach ratowniczych (17.11.2009); Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego umieszczenia sprężyn w korpusie skrzyni biegów (01.12.2009); Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego złożenia zatrzasku skrzyni biegów (01.12.2009); Komputerowe symulacje 3D konstrukcji i dynamiki mobilnych robotów przeznaczonych do zastosowań przemysłowych (19.01.2010); Zastosowanie prędkościowych algorytmów do sterowania końcówką chwytaka manipulatora przeznaczonego do celów militarnych i policyjnych (19.01.2010); Trenażery operatorów robotów (19.01.2010) oraz (16.03.2010); Foresight priorytetowych, innowacyjnych technologii na rzecz automatyki, robotyki i techniki pomiarowej (24.03.2010); Kompatybilność elektromagnetyczna – dlaczego warto zawracać sobie tym głowę (24.03.2010); Ostatnie wdrożenia zrobotyzowanych stanowisk wykonanych przez PIAP (25.03.2010); Układy wizyjne w zrobotyzowanych systemach wytwórczych (25.03.2010); Co nowego w europejskiej zgodności CE wyrobów? Informacje dla handlowców i zamawiających (25.03.2010); Quo vadis, robotyko? (13.04.2010); Dostosowanie tachografu do nowych rozwiązań pojazdów szynowych – tachograf o budowie rozproszonej (27.04.2010); Zrobotyzowane stanowisko do transportu, pozycjonowania i pakowania listew do paletyzacji (27.04.2010); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2010 oraz CEBIT 2010 – przegląd wybranych nowości technicznych (25.05.2010); PIAP, Symulacyjne i terenowe badania układu ruchowego mobilnego robota przeznaczonego do pracy w rejonach zagrożonych wybuchem (08.06.2010); Komunikat z konferencji Intelligent Robots and Systems – IROS 2009 St. Louis USA (08.06.2010); System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010); Rozwój technologii zrobotyzowanego ukosowania blach – wdrożenia zrealizowane przez PIAP na przestrzeni ostatnich 15 lat (26.10.2010); Modelowanie, symulacja i realizacja ruchu robotów mobilnych w trybie semiautonomii (18.01.2011); Jak potwierdzić europejską zgodność

zautomatyzowanych linii produkcyjnych? (06.04.2011); Laboratorium badań urządzeń przemysłowych LBUP – badania od kompatybilności elektromagnetycznej po środowiskowe (06.04.2011); Zautomatyzowane i zrobotyzowane instalacje produkcyjne – wdrożenia PIAP (07.04.2011); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2011 oraz CEBIT 2011 -przegląd wybranych nowości technicznych (10.05.2011); Perspektywy zastosowania systemów bezzałogowych w OPBMR na przykładzie wybranych projektów PIAP (31.05.2011); Stanowisko do wieloparametrycznych, równoległych badań parametrów pracy plazmotronów (22.11.2011); Projekt opracowania plazmowej technologii przetwarzania odpadów elektronicznych umożliwiającej odzysk metali, realizowany w PIAP (22.11.2011); Stanowisko do regulacji ciśnieniowej LP w termostatach serii KPS (20.12.2011); Wykonanie stanowisk do testowania trwałości presostatów (20.12.2011); Mały Robot Mobilny w systemie Proteus – demonstrator robota do rozpoznania w warunkach skażeń CBRN (17.01.2012); Memetyczny algorytm globalnego planowania ścieżki z ograniczeniami ruchu dla robota mobilnego (17.01.2012); Nie ryzykuj – pamiętaj o obowiązkowej ocenie ryzyka wyrobów (21.03.2012); Technologie spawalnicze i pokrewne – zrobotyzowane stanowiska PIAP (22.03.2012); Badania środowiskowe, bezpieczeństwa i kompatybilności elektromagnetycznej w Laboratorium Badań Urządzeń Przemysłowych LBUP (22.03.2012); Zrobotyzowane stanowisko do zautomatyzowanego spawania pierścieni (29.05.2012); TALOS – aspekty techniczne oraz koordynacja dużego badawczego projektu międzynarodowego (29.05.2012); Międzynarodowe Targi Przemysłowe Hannover Messe 2012, CEBIT 2012 oraz Międzynarodowe Targi Automatyki i Mechatroniki AUTOMATICA 2012 – przegląd wybranych nowości technicznych (12.06.2012); Normy jako narzędzie transferu wiedzy w przestrzeni technicznej (04.12.2012); Mobilna platforma inspekcyjna do monitorowania stref zagrożonych wybuchem kategorii M1 w kopalniach węgla kamiennego (15.01.2013); Jaka jest odpowiedzialność za produkt wprowadzany na rynek oraz do użytkowania? (20.03.2013); Nowe możliwości badań klimatycznych w Laboratorium Badań Urządzeń Przemysłowych w PIAP (21.03.2013); Zrobotyzowane spawanie z wykorzystaniem zewnętrznej osi robota (wersje z 1 i 2 robotami) (21.03.2013); Zrobotyzowane gniazdo montażu tłumików do zaworów elektro-pneumatycznych (09.04.2013); Zrobotyzowane stanowisko do spawania chłodnicy powietrza typu MDB i MLB (09.04.2013); Międzynarodowe targi przemysłowe Hannover Messe 2013 oraz CEBIT 2013 – przegląd wybranych nowości technicznych (21.05.2013); Mobilna platforma inspekcyjna do monitorowania stref zagrożonych wybuchem kategorii M1 w kopalniach węgla kamiennego (04.06.2013); Specjalistyczny osprzęt dodatkowy pojazdów bezzałogowych dla misji związanych z bezpieczeństwem i obronnością (04.06.2013); Nowe inicjatywy w dziedzinie robotyki – IARP i IROS 2007 (22.01.2008)

Przemysłowy Instytut Elektroniki, Zastosowania metody rozproszonego widma sygnału do przesyłania informacji w sieciach energetycznych oraz w systemach radiokomunikacji lądowej i satelitarnej (23.01.1996)

RADWAG, Innowacyjne technologie jako podstawa sukcesu polskiej firmy produkcyjnej na przykładzie RADWAG Wagi Elektroniczne (23.04.2013)

RITTAL Sp. z o.o., Możliwości zabudowy urządzeń automatyki – wyroby firmy RITTAL (07.01.2003)

Rockwell Automation Sp. z o.o., Rockwell Software – Od poziomu maszyny do poziomu informatycznego (19.12.2000); Rockwell Automation Sp. z o.o., Nowoczesne systemy automatyki przemysłowej oparte na sieciach ControlNet i DeviceNet oraz oprogramowanie Rockwell Software (28.03.2000)

SABUR Sp. z o.o., Terminale operatorskie ESA – terminale na miarę oczekiwań (23.11.2004); Kolejna generacja sterowników w ofercie firmy SAIA-Burgess (23.11.2004); Co daje wortal AutomatykaOnLine (22.03.2005)

Samodzielny Pododdział Antyterrorystyczny Policji w Poznaniu, Systemy monitorowania i wspomagania bezpieczeństwa (08.01.2008)

Schmalz GmbH, Elementy i urządzenia techniki podciśnieniowej (25.04.2006)

SCHUNK Intec Sp. z o.o., Komponenty i wyposażenie robotów oraz zautomatyzowanych urządzeń firmy SCHUNK (07.11.2006); Nowe produkty firmy SCHUNK Intec Sp. z o.o (18.03.2008); Nowe produkty firmy SCHUNK Intec Sp. z o.o (18.03.2008)

SELS Sp.j., Czujniki zbliżeniowe i ich nowe zastosowania (09.11.2004)

SICK Sp. z o.o., Optoelektroniczne urządzenia i systemy automatyki (03.12.2002)

Siemens Sp. z o.o., Sterowniki SIMATIC S7 w systemach sterowania procesów ciągłych (08.04.1997); Specjalistyczne systemy firmy Siemens przeznaczone do sterowania produkcją w przemyśle samochodowym (14.03.2000); Kierunki rozwoju automatyki przemysłowej (27.04.2004)

Swiss Federal Institute of Technology, Techniki rozminowywania: dobór czujników w zależności od typu robota (04.03.1996)

„Terroryzm: zagrożenia – prewencja – przeciwdziałanie" (kwartalnik), Prognozowanie zagrożeń terrorystycznych jako narzędzie zapewnienia bezpieczeństwa EURO 2012 (17.03.2009)

TRANSTEK, Genesis 32 – oprogramowanie do automatyzacji procesów (17.11.1998)

TURCK Sp. z o.o., Czujniki i systemy wizyjne w zautomatyzowanych liniach produkcyjnych; systemy rozproszonych wejść wyjść – rozwiązania firmy TURCK (23.11.2010)

Uniwersytet Przyrodniczy w Lublinie, Rozwój techniki ekstruzji w Polsce – stan obecny i perspektywy (09.11.2010)

Uniwersytet Warszawski, Nowoczesne metody projektowania cyfrowych specjalizowanych układów elektronicznych (14.05.1996); Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów (18.03.1997); Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów (05.05.1998); Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów – cd. (15.12.1998); Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych – cd. (27.04.1999); Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych – cd. (14.12.1999); Wystąpienia publiczne – podstawowe zasady (06.06.2000); Zapożyczenia

w kulturze języka i badaniach lingwistycznych (05.12.2000); Wystąpienia publiczne – podstawowe zasady cd. (18.12.2001); Problemy poprawności we współczesnym języku polskim (ze szczególnym uwzględnieniem języka technicznego) (13.05.2003); Problemy poprawności we współczesnym języku polskim (ze szczególnym uwzględnieniem języka technicznego) (16.12.2003) oraz (25.05.2004); Probabilistyka lingwistyczna, czyli o rozwoju polszczyzny w XXI wieku (14.12.2004); Nowe zjawiska w polszczyźnie; stan języka i regulacje językoznawców (24.05.2005); O najważniejszych zasadach poprawności językowej (na przykładzie metafor i frazeologii (13.12.2005); Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk (09.05.2006); Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk (cd.) (12.12.2006); Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk (22.05.2007); Kultura języka polskiego – problemy poprawnej składni (18.12.2007); Kultura języka polskiego – przejawy internacjonalizacji w polskiej leksyce i frazeologii (06.05.2008); Kultura języka polskiego – wybrane problemy ortografii i interpunkcji: zastosowanie wielkiej litery, przecinka, średnika (05.05.2009); Kultura języka polskiego – zapożyczenia strukturalne i semantyczne (kalki) a norma wzorcowa współczesnej polszczyzny (15.12.2009); Kultura języka polskiego – użycie liczb i liczebników w tekście, paradoksy rozwoju języka (11.05.2010); Kultura języka polskiego – trudne wyrazy i konstrukcje w języku polskim (21.12.2010); Miękkie kapitały a dobrobyt materialny – wyzwania dla Polski (30.03.2011); Kultura języka polskiego – norma skodyfikowana i norma zwyczajowa we współczesnej polskiej ortografii i interpunkcji (24.05.2011); Kultura języka polskiego – zapis wieloskładnikowych liczb i numerów w różnych typach tekstów (08.05.2012); Kultura języka polskiego – trudne problemy odmiany słów w języku ogólnym oraz terminów naukowych i technicznych (18.12.2012); Retoryka w wystąpieniach publicznych (07.05.2013)

Uniwersytet Zielonogórski, Ekonomiczne aspekty wdrożeń systemów klasy ERP w MSP (22.11.2005)

Vigo System Ltd, Urządzenia techniki podczerwieni dla systemów automatyki przemysłowej, ochrony człowieka w środowisku przemysłowym i zastosowań wojskowych (22.11.1994)

VIGO System S.A., Rozwój technologii podczerwieni – produkty firmy VIGO System S.A. (23.10.2012)

WG Electronics, Nowoczesne narzędzia projektanta urządzeń elektronicznych (22.10.1996)

Wojskowa Akademia Techniczna, Niebieska optoelektronika – wybrane zastosowania półprzewodnikowych źródeł i detektorów promieniowania UV i niebieskiego (04.12.2001); Dorobek Katedry Budowy Maszyn WAT w automatyzacji sprzętu inżynieryjnego (27.01.2009); Problemy mobilności platform bezpośredniego wsparcia człowieka (27.01.2009); Wybrane modele i metody wspomagania decyzji w sytuacjach kryzysowych (13.10.2009)

Wrocławskie Centrum Transferu Technologii, Doświadczenia Wrocławskiego Centrum Transferu Technologii (WCTT) (16.10.2001)

Wyższa Szkoła Przedsiębiorczości i Zarządzania im. L. Konarskiego, O etyce inżynierskiej (08.03.2005)

X-Service, QNX – wielozadaniowy system operacyjny czasu rzeczywistego (17.05.1994)

Zakład Automatyki i Urządzeń Pomiarowych AREX Sp. z o.o., Systemy sterowania i pomiarów z transmisją danych (04.04.2006) oraz (27.03.2007)

Zakłady Płyt Wiórowych S.A. w Grajewie, Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów Płyt Wiórowych S.A. w Grajewie (02.04.1996)

Zakłady SPOMASZ w Białymstoku, Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów SPOMASZ w Białymstoku (02.04.1996)

ZAP S.A., Nowa konstrukcja robota przemysłowego podwieszonego do zastosowań w transporcie ciekłego szkła typu IRs-2 (20.05.1997); Zrobotyzowany system automatycznego sterowania i kontroli procesu regeneracji metodą napawania dla detali o zmiennych kształtach (20.05.1997)

Alfabetyczny indeks osób

W nawiasach kwadratowych podano liczbę wygłoszonych prelekcji.

Aftewicz, Michał (PIAP): Aktualne możliwości wizyjnej kontroli jakości wytwarzania i oferta PIAP (15.03.2007) [1]

Andruszkiewicz, Stefan (PIAP): Partnerstwo technologiczne – pomoc w rozwiązywaniu problemów produkcyjnych (23.03.2006) [1]

Andrzejczak, Mariusz (PIAP): Komunikat z konferencji Intelligent Robots and Systems – IROS 2009 St. Louis USA (08.06.2010) [1]

Andrzejuk, Adam (PIAP): Wybrane zagadnienia konstrukcji i sterowania mobilnych robotów inspekcyjno-interwencyjnych (19.05.1998); Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: Architektura i realizacja sterowania robota (25.05.1999); Wstępne wyniki eksploatacji robotów mobilnych SR 11 INSPECTOR (22.05.2001); (PIAP) Prototyp a wersja komercyjna – rozwój robotów klasy INSPECTOR (22.01.2002); Targi MILIPOL – Paryż 2007. Przegląd eksponowanych nowości z zakresu sprzętu do zastosowań policyjnych i militarnych (15.01.2008); Robot do zastosowań bojowych (03.06.2008); Zastosowanie prędkościowych algorytmów do sterowania końcówką chwytaka manipulatora przeznaczonego do celów militarnych i policyjnych (19.01.2010) [7]

Aoshima, Shin-ichi (Ibaraki University): Mechanism and Control of Mobile Robot (25.05.1999) [1]

Babiarz, Artur (Politechnika Śląska): Roboty kroczące, przykłady konstrukcji, planowania ruchów oraz systemów sensorycznych (08.06.2010) [1]

Banachowicz, Konrad (Politechnika Warszawska): Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout (03.11.2009) [1]

Banaszak, Zbigniew (Politechnika Zielonogórska): Systemy komputerowo wspomaganego planowania produkcji; perspektywy i ograniczenia (12.10.1999) [1]

Banaszkiewicz, Marek Władysław (Centrum Badań Kosmicznych PAN): Zastosowania technologii satelitarnych (16.10.2007); Kierunki rozwoju działalności kosmicznej w Polsce w perspektywie przystąpienia do Europejskiej Agencji Kosmicznej (11.10.2011) [2]

Barczyk, Jan (Politechnika Warszawska): Charakterystyki użytkowe chwytaków z napędem pneumatycznym i elektrycznym (20.05.1997); Mikrochwytaki – budowa i zastosowanie (25.01.2000); Chwytaki z napędem elektrycznym; przegląd problematyki i rozwiązań (08.06.2004); Chwytaki z napędem elektrycznym – przegląd problematyki i rozwiązań (25.01.2005) [4]

Bartoszek, Jakub (PIAP): Modelowanie, symulacja i realizacja ruchu robotów mobilnych w trybie semiautonomii (18.01.2011) [1]

Bąkowski, Aleksander (PIAP): Wagi tensometryczne i przemysłowe linie wagowe (04.03.1997); Automatyzacja przemysłowych procesów naważania i dozowania surowców sypkich na przykładzie linii wagowej w Hucie Szkła w Jaśle (14.03.2007) [2]

Berdowski, Janusz Bronisław (Polskie Centrum Badań i Certyfikacji): Perspektywy rozwoju systemów zapewnienia jakości w Polsce (08.10.1996) [1]

Berliński, Artur (Politechnika Szczecińska): Laboratorium badawcze robotyki i automatyzacji produkcji w Politechnice Szczecińskiej (07.06.2005) [1]

Betkier, Zbigniew (AB-MICRO s.c.): FIX Dynamics firmy Intellution – zintegrowany system programów przemysłowych dla Windows NT w technologii obiektowej (07.04.1998) [1]

Bębenek, Maciej (TRANSTEK): Genesis 32 – oprogramowanie do automatyzacji procesów (17.11.1998) [1]

Będkowski, Janusz (PIAP): Trenażery operatorów robotów (19.01.2010) [1]

Białousz, Jerzy (AB-MICRO s.c.): FIX Dynamics firmy Intellution – zintegrowany system programów przemysłowych dla Windows NT w technologii obiektowej (07.04.1998) [1]

Bielecka, Małgorzata (PIAP): Międzynarodowe Targi Przemysłowe Hannover ’95 (16.05.1995) [1]

Bigaj, Piotr (PIAP): Modelowanie, symulacja i realizacja ruchu robotów mobilnych w trybie semiautonomii (18.03.2011); Memetyczny algorytm globalnego planowania ścieżki z ograniczeniami ruchu dla robota mobilnego (17.01.2012) [2]

Biskup, Witold (PIAP): Zmiany w prawie wynalazczym (24.01.1995) [1]

Blikle, Andrzej (Academia Europaea/A. Blikle): Dylemat lidera – przemoc czy partnerstwo (25.10.2011) [1]

Bogdasarian, Paul (Angewandte Systemtechnik Bremen): BQM bremeński model wdrażania systemów organizacji jakości (08.10.1996) [1]

Bojanek, Ignacy (PIAP): Wstępne wyniki eksploatacji robotów mobilnych SR 11 INSPECTOR (22.05.2001); Prototyp a wersja komercyjna – rozwój robotów klasy INSPECTOR (22.01.2002); Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony (10.01.2006); Pakowaczka lamp PLS-4p dla Philips Lighting (09.01.2007); Modernizacja zestawiarni Huty Szkła w Jaśle (09.01.2007); Automatyzacja przemysłowych procesów naważania i dozowania surowców sypkich na przykładzie linii wagowej w Hucie Szkła w Jaśle (14.03.2007); Automatyzacja transportu międzyoperacyjnego na przykładzie manipulatorów przemysłowych wdrożonych na liniach technologicznych Philips Lighting w Pile (14.03.2007); System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A. (21.10.2008); Zrobotyzowany system przenoszenia detali ceramicznych dla Saint Gobain Koło (02.06.2009); Zrobotyzowane stanowisko do transportu, pozycjonowania i pakowania listew do paletyzacji (27.04.2010); System automatycznej paletyzacji

kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010); Manipulatory przemysłowe na przykładzie opracowań dla Philips-Lighting w Pile; wybrane zagadnienia konstrukcyjne i doświadczenia aplikacyjne (08.06.2004) [11]

Bojar, Piotr (RITTAL Sp. z o.o.): Możliwości zabudowy urządzeń automatyki – wyroby firmy RITTAL (07.01.2003) [1]

Bojko, Tadeusz (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza): Mechatroniczne podejście do projektowania układów sterowania (07.01.1997) [1]

Borkowicz, Zbigniew (PIAP): Zrobotyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy (20.01.2004); Zautomatyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy (23.05.2006); Zrobotyzowany system do badania wielkoskalowych konstrukcji przemysłowych (15.03.2007); Zautomatyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy (05.06.2007); Przemysłowe zastosowania zaawansowanych technologicznie robotów mobilnych (02.04.2008); Mobilny robot inspekcyjny przeznaczony do pracy w kopalni (02.06.2009); Symulacyjne i terenowe badania układu ruchowego mobilnego robota przeznaczonego do pracy w rejonach zagrożonych wybuchem (08.06.2010) [7]

Borkowski, Adam (PAN): Modelowanie zachowań odruchowych w robotach mobilnych (21.11.1995); Zastosowanie modelu BIM w nawigacji robotów mobilnych (29.05.2012) [2]

Boroń, Włodzimierz (ISS): Nowoczesne magistrale miejscowe najniższego poziomu dla integracji rozłożonych przestrzennie urządzeń automatyki i pomiarów (11.04.1995) [1]

Borucki, Bogusław (PIAP): Dostosowanie tachografu do nowych rozwiązań pojazdów szynowych – tachograf o budowie rozproszonej (27.04.2010) [1]

Bös, Wolfgang (Harmonic Drive): Harmonic Drive AG – Precision in Motion, Harmonic Drive – precyzja w ruchu (04.11.2008) [1]

Bossak, Maciej (Politechnika Warszawska): Szybkie prototypowanie (13.03.2001) [1]

Bożenko, Lech (OBR Urządzeń Sterowania Napędów – Toruń): Automatyka energoelektronicznych układów napędowych – zastosowania (18.11.1997); Projektowanie CAD maszyn i urządzeń w systemie MB firmy Item (03.11.1998) [2]

Bralczyk, Jerzy (Uniwersytet Warszawski): Wystąpienia publiczne – podstawowe zasady (06.06.2000); Wystąpienia publiczne – podstawowe zasady cd. (18.12.2001) [2]

Bratek, Andrzej (PIAP): Monitoring przemysłowy na przykładzie systemu opracowanego dla Zakładu Energetycznego Huty Stalowa Wola SA (17.11.1998); System nadzoru prób silnika odrzutowego (07.11.2000); Robot wspomagający rehabilitację po udarach mózgu (27.03.2007); Zautomatyzowane stanowisko do badań odbiorczych kurków kulowych (06.11.2007); Zestaw do odmierzania składników ciekłych (21.04.2009) [5]

Budzyński, Jacek (FESTO Sp. z o.o.): Nowości w programie produkcyjnym firmy FESTO (29.05.2001); Nowoczesne systemy automatyzacji z wykorzystaniem zaawansowanych technologii pneumatycznych i elektrycznych firmy FESTO (20.10.2009) [2]

Bukała, Aleksandra (PIAP): TALOS – aspekty techniczne oraz koordynacja dużego badawczego projektu międzynarodowego (29.05.2012) [1]

Buliński, Damian (PIAP): Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony (10.01.2006); Zrobotyzowane stanowisko depaletyzacji i paletyzacji obsługujące kartoniarkę w browarze (22.03.2006); Pakowaczka lamp PLS-4p dla Philips Lighting (09.01.2007); Automatyzacja transportu międzyoperacyjnego na przykładzie manipulatorów przemysłowych wdrożonych na liniach technologicznych Philips Lighting w Pile (14.03.2007); Stanowisko do odczytu kodu z felg aluminiowych (06.11.2007); System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A. (21.10.2008) [6]

Buśko, Zbigniew (Politechnika Warszawska): Metody kalibracji robotów (23.01.2001) [1]

Bytnar, Paweł (Oprogramowanie Naukowo-Techniczne): Modelowanie i analiza w środowisku MATLAB/Simulink (06.09.2007) [1]

Cader, Maciej (PIAP): Komputerowe symulacje 3D konstrukcji i dynamiki mobilnych robotów przeznaczonych do zastosowań przemysłowych (19.01.2010); Symulacyjne i terenowe badania układu ruchowego mobilnego robota przeznaczonego do pracy w rejonach zagrożonych wybuchem (08.06.2010); Modelowanie, symulacja i realizacja ruchu robotów mobilnych w trybie semiautonomii (18.01.2011); Mobilna platforma inspekcyjna do monitorowania stref zagrożonych wybuchem kategorii M1 w kopalniach węgla kamiennego (15.01.2013); Mobilna platforma inspekcyjna do monitorowania stref zagrożonych wybuchem kategorii M1 w kopalniach węgla kamiennego (04.06.2013) [5]

Choiński, Dariusz (Hydro-Eko-Invest): Nowoczesne urządzenia systemowe automatyki i pomiarów dla monitorowania i sterowania obiektów rozłożonych przestrzennie (28.05.1996) [1]

Chojecki, Rafał (Politechnika Warszawska): Miniaturowe roboty inspekcyjne (22.01.2002); Wykorzystanie laserowego skanera i kamery dookólnej do budowy mapy hybrydowej 3D (22.01.2008); (Materials Engineers Group Sp. z o.o.) RoMegAT – Uniwersalna mobilna platforma terenowa (15.01.2013) [2]

Chruśliński, Maciej (APLISENS S.A.): APLISENS S.A. – historia, geneza obecnej pozycji, oferta produktowa (16.12.2008) [1]

Chruśliński, Stefan (APLISENS S.A.): APLISENS S.A. – historia, geneza obecnej pozycji, oferta produktowa (16.12.2008) [1]

Chudzik, Zbigniew (FESTO Sp. z o.o.): Nowości w programie produkcyjnym firmy FESTO (29.05.2001) [1]

Cieślak, J. (Politechnika Rzeszowska): Sterowniki PSW i WWT z komunikacją CAN (11.01.2000) [1]

Ciuk, Andrzej (Siemens Sp. z o.o.): Sterowniki SIMATIC S7 w systemach sterowania procesów ciągłych (08.04.1997); Kierunki rozwoju automatyki przemysłowej (27.04.2004); (EMEA Gateway) Sterowniki PLC TECOMAT – profesjonalny węzeł komunikacji przemysłowej (07.12.2010) [3]

Cybulski, Arkadiusz (PIAP): Stanowisko do pomiaru grubości – na przykładzie wdrożenia w Fabryce Płyt Wiórowych w Grajewie (04.03.1997); Automatyczna przyłbica spawalnicza POS-4 automatic (04.03.1997) [2]

Czapiński, Janusz (Uniwersytet Warszawski): Miękkie kapitały a dobrobyt materialny – wyzwania dla Polski (30.03.2011) [1]

Darowski, Marek (PAN): Metody i urządzenia wspomagające układy krążenia i oddychania (04.12.2007) [1]

Demianiuk, Sławomir (SICK Sp. z o.o.): Optoelektroniczne urządzenia i systemy automatyki (03.12.2002)

Deputat, Julian (PAN): Problemy robotyzacji pomiarów metodami ultradźwiękowymi (20.02.1996) [1]

Dobosz, Marek (Politechnika Warszawska): Technika laserowa w przemysłowych urządzeniach pomiarowych wielkości geometrycznych (11.06.1996) [1]

Dobrzański, Lech (ITME): Detektory UV i IR (11.03.2008) [1]

Dołowy, J. (Politechnika Śląska): Wielopoziomowy, wieloprocesorowy system sterowania inteligentnym robotem przemysłowym: architektura, wyniki badań, perspektywy rozwoju (10.05.1994) [1]

Domański, Roman (Politechnika Warszawska): Źródła i przetwarzanie energii w XXI wieku (10.04.2001) [1]

Dorywalski, Kamil (INTROL): Aparatura kontrolno-pomiarowa w przykładach aplikacyjnych (17.12.1996) [1]

Dubisz, Stanisław (Uniwersytet Warszawski): Probabilistyka lingwistyczna, czyli o rozwoju polszczyzny w XXI wieku (14.12.2004) [1]

Dubrawski, Artur (PAN): Modelowanie zachowań odruchowych w robotach mobilnych (21.11.1995) [1]

Dunaj, Jacek (PIAP): Czujnik wizyjny SIMATIC VS 710 firmy Siemens – charakterystyka techniczna, profile zastosowań i oferta usług Instytutu (07.12.1999); Wizyjna kontrola jakości wytwarzania – usługi i produkty oferowane przez Instytut (23.05.2000); Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony (10.01.2006); Opracowanie urządzenia do zdejmowania trajektorii ruchu narzędzi przy obsłudze manualnej (27.03.2007); Stanowisko do odczytu kodu z felg aluminiowych (06.11.2007); Zrobotyzowane stanowisko do transportu, pozycjonowania i pakowania listew do paletyzacji (27.04.2010); Zrobotyzowane stanowisko do zautomatyzowanego spawania pierścieni (29.05.2012) [7]

Dutkiewicz, Piotr (Politechnika Poznańska): Wybrane zagadnienia badawcze w obszarze automatyki i robotyki prowadzone w Instytucie Sterowania i Inżynierii Systemów (18.11.2003); Interwencyjny robot SAFARI na potrzeby budownictwa wielkopłytowego (20.01.2004) [2]

Dwojak, Andrzej (TURCK Sp. z o.o.): Czujniki i systemy wizyjne w zautomatyzowanych liniach produkcyjnych; systemy rozproszonych wejść wyjść – rozwiązania firmy TURCK (23.11.2010) [1]

Dziuba, Roman (Politechnika Warszawska): Komputerowo wspomagane zapewnienie jakości – CAQ (19.03.1996) [1]

Dziuban, Jan (Politechnika Wrocławska): Mikromechanika krzemowa (02.07.1998) [1]

Florkiewicz, Janusz (Conver Laboratories) Zastosowania techniki komputerowej w przemysłowych i laboratoryjnych systemach kontrolno-pomiarowych (09.05.1995) [1]

Fotowicz, Paweł (Główny Urząd Miar): Problematyka niepewności pomiaru w świetle dokumentów międzynarodowych organizacji metrologicznych (02.12.2003); Wyrażanie niepewności pomiaru w świetle najnowszych propozycji Międzynarodowego Biura Miar (25.10.2005) [2]

Frąckiewicz, Henryk (PAN): Technologia laserowego kształtowania metali (20.02.1996) [1]

Frąckowiak, Jan Krzysztof (Biuro Promocji Nauki „PolSCA" PAN w Brukseli): 7 PR UE. Jak wykorzystać szansę dla jednostek badawczo-rozwojowych? (12.03.2007) [1]

Frączek, Jerzy (Politechnika Śląska): Urządzenia iskrobezpieczne w automatyce i pomiarach w świetle standardów polskich i europejskich (18.04.1995); Nowe osiągnięcia w zakresie iskrobezpiecznych sieciowych systemów automatyki i pomiarów (28.05.1996); Systemy iskrobezpieczne według wymagań dyrektywy Wspólnoty Europejskiej ATEX 100A (06.04.2004) [3]

Frączek, Janusz (Politechnika Warszawska): Metody kalibracji robotów (23.01.2001) [1]

Gach, Alicja (PIAP): Działalność organizacji normalizacyjnych ISO, IEC i EWG – na podstawie doświadczeń zebranych podczas pobytu stażowego w SIS (Standardiseringskommissionen i Sverige) (23.11.1993) [1]

Gaj, Marek (Bosch Rexroth Sp. z o.o.): Bosch Rexroth – przegląd wybranych produktów do zastosowań w automatyzacji (08.11.2011) [1]

Gałązka, Tadeusz (PIAP): Zautomatyzowane stanowisko do badań odbiorczych kurków kulowych (06.11.2007) [1]

Gasparski, Wojciech (Centrum Etyki Biznesu, Polska Akademia Nauk PAN i Wyższa Szkoła Przedsiębiorczości i Zarządzania im. L. Konarskiego): O etyce inżynierskiej (08.03.2005) [1]

Gaweł, Bartłomiej (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza): Sterowanie procesami biznesowymi przy pomocy systemów zarządzania przepływem pracy – nowe podejście (22.11.2005) [1]

Gawlik, Grzegorz (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych): Technika implantacji jonów w zastosowaniach dla przemysłu maszynowego (13.12.1994) [1]

Gierych, Andrzej (CADEL Warszawa): Komputerowe metody projektowania urządzeń elektronicznych (14.05.1996) [1]

Gliński, Marcin (PIAP): Systemy monitoringu i sterowania dla gospodarki wodno-ściekowej (07.11.2000) [1]

Gliński, Marcin (PIAP): Metody zdalnego serwisowania układów pomiarowych i systemów automatyki z wykorzystaniem GPRS (18.03.2003); Efektywny dostęp do wiedzy technicznej a rozwój gospodarki innowacyjnej (22.11.2005) [2]

Głębocki, Robert (PIAP): Pomiary przepływu i parametrów fizyko-chemicznych cieczy w zastosowaniach przemysłowych (24.03.1999); Pomiar pH elektrodami półprzewodnikowymi – technologia ułatwiająca życie pomiarowca (11.04.2000); Urządzenie do automatycznego poboru próbek jako tani sposób monitorowania wody i ścieków (11.04.2000) [3]

Główka, Jakub (PIAP): TALOS – aspekty techniczne oraz koordynacja dużego badawczego projektu międzynarodowego (29.05.2012) [1]

Godzisz, Czesław (PIAP): Odporność robota przemysłowego na zakłócenia występujące w zasilającej sieci energetycznej (15.06.1993); Zasady konstrukcji urządzeń elektronicznych odpornych na zakłócenia elektromagnetyczne (17.12.1996); O badaniach odporności na zaburzenia elektromagnetyczne w laboratorium PIAP-LAB (26.03.1999) [3]

Gosiewski, Anatol (Politechnika Warszawska): Eksperymentalna weryfikacja cyfrowych algorytmów sterowania napędami robota przemysłowego (21.02.1995); Manipulowalność i inne mniej znane pojęcia z teorii robotów (12.12.1995) [2]

Gosiewski, Zdzisław (Politechnika Białostocka): Profil Katedry Automatyki i Robotyki (KAiR) Politechniki Białostockiej (31.05.2011); Automatyzacja mikro-samolotów (31.05.2011) [2]

Goska, Jan (PIAP): Urządzenia elektryczne w wersji przeciwwybuchowej (15.04.2003); Zautomatyzowane stanowisko do badań odbiorczych kurków kulowych (06.11.2007); Zestaw do odmierzania składników ciekłych (21.04.2009); Dostosowanie tachografu do nowych rozwiązań pojazdów szynowych – tachograf o budowie rozproszonej (27.04.2010) [4]

Goszczyński, Tadeusz (PIAP): Monitorowanie zużycia energii w obiektach rozłożonych w przestrzeni z uwzględnieniem systemu LonWorks i zastosowania transmisji kablami energetycznymi (08.03.1995); Skomputeryzowane stanowisko pomiarowe do sprawdzania przeliczników wskazujących do ciepłomierzy do wody (04.03.1997); Sieć miejscowa LonWorks – instalacja badawcza w Instytucie, rezultaty badań perspektywy aplikacji w kraju oraz oferta PIAP (03.06.1997); Komputerowe stanowisko TEC-LEG-3 do sprawdzania elektronicznych przeliczników energii cieplnej wody (10.03.1998); System pomiarowy SCANLAB-W na elementach sieci LonWorks do monitorowania warunków środowiskowych w laboratoriach (12.03.1998); Problemy sprawdzania i legalizacji liczników energii cieplnej – oferta PIAP dla energetyki cieplnej (23.03.1999); Komputerowe stanowiska pomiarowe TEC-LEG-3 i KAL-LEG do badań części składowych ciepłomierzy oraz problemy ich legalizacji (11.04.2000); Legalizacja ciepłomierzy – stanowiska do legalizacji części składowych ciepłomierzy oferowane przez PIAP (28.03.2001); Sprawdzanie ciepłomierzy – nowe urządzenia – nowe możliwości – oferta PIAP (21.03.2002); Sprawdzanie ciepłomierzy – nowe urządzenia – nowe możliwości – oferta PIAP (03.04.2003); Sprawdzanie i legalizacja ciepłomierzy – testery i stanowiska z PIAP (07.04.2005); Sposoby i urządzenia do sprawdzania ciepłomierzy hybrydowych (zwanych też

kompaktowymi) (23.03.2006); System szkoleń BHP w obszarze automatyzacji i robotyzacji z wykorzystaniem techniki E-learning (02.04.2009) [13]

Górnicki, Tadeusz (WG Electronics): Nowoczesne narzędzia projektanta urządzeń elektronicznych (22.10.1996) [1]

Górska-Szkaradek, Jolanta (PIAP): Krótkie komunikaty z pobytu na Przemysłowych Targach Hanowerskich kwiecień '96 w zakresie wybranych zagadnień automatyki, robotyki i pomiarów (11.06.1996) [1]

Górzyński, Jan (Politechnika Warszawska): Przegląd wybranych metod technicznych (21.01.1997) [1]

Grabiński, Marek (PIAP): Linia do montażu końcowego wkładek bezpiecznikowych typu WT (08.01.2008); Zrobotyzowane stanowisko do zautomatyzowanego spawania pierścieni (29.05.2012); Zrobotyzowane gniazdo montażu tłumików do zaworów elektro-pneumatycznych (09.04.2013) [3]

Grabowski, Dariusz (PIAP): Manipulatory przemysłowe na przykładzie opracowań dla Philips Lighting w Pile; wybrane zagadnienia konstrukcyjne i doświadczenia aplikacyjne (08.06.2004); Stanowisko do regulacji mechanizmu migowego i resetu w presostatach (06.11.2007); Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego umieszczenia sprężyn w korpusie skrzyni biegów (01.12.2009); Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego złożenia zatrzasku skrzyni biegów (01.12.2009); System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010) [5]

Granosik, Grzegorz (Politechnika Łódzka): Działalność Instytutu Automatyki Politechniki Łódzkiej w zakresie robotyki (23.05.2006); Działalność Instytutu Automatyki Politechniki Łódzkiej w zakresie robotyki (05.06.2007) [2]

Grega, Wojciech (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza): Automaty rozproszone – nowe wyzwanie dla inżynierów (10.10.2006) [1]

Grohs, Konrad (ASTOR Sp. z o.o.): Niezawodność komunikacji bez przewodów (09.01.2001); ASTOR Sp. z o.o. – innowacyjne podejście do roli dostawcy automatyki przemysłowej (04.11.2003); Systemy bezpieczeństwa stanowisk produkcyjnych z robotami firmy FANUC (24.01.2006) [3]

Groll, Witold (Centrum Naukowo-Techniczne Kolejnictwa): Wybrane metody badań i analizy wyników stosowane przy pomiarach dynamicznych taboru kolejowego (19.01.1999) [1]

Grygorczuk, Jerzy (Centrum Badań Kosmicznych PAN): Penetratory MUPS, CHOMIK i KRET – urządzenia przeznaczone do eksploracji powierzchni ciał Układu Słonecznego (04.06.2013) [1]

Gutkowski, Witold (Instytut Podstawowych Problemów Techniki PAN): Optymalizacja w projektowaniu inżynierskim (10.10.2000) [1]

Hamamatsu, Yoshio (Ibaraki University): An Optimization for the Multi-route Searching Problem (20.06.2000) [1]

Hoerner de Roithberg, Paweł (JANBIT – przedstawiciel National Instruments): Projektowanie układów kontrolno-pomiarowych i systemów SCADA/MMI (09.11.1999) [1]

Honczarenko, Jerzy (Politechnika Szczecińska): Laboratorium badawcze robotyki i automatyzacji produkcji w Politechnice Szczecińskiej (07.06.2005) [1]

Horecki, Jerzy (FESTO Sp. z o.o.): Elementy i struktury manipulatorów FESTO (20.05.1997) [1]

Hurda, Maciej (PIAP): Zagadnienia prawa autorskiego w odniesieniu do twórcy – pracownika jednostki badawczo-rozwojowej (21.02.1995) [1]

Jabłkowski, Jan (PIAP): Jak uzyskać dofinansowanie KBN na automatyzację i modernizację maszyn linii produkcyjnych i technologii? (11.03.1998); Współfinansowanie przedsięwzięć innowacyjnych w ramach projektów celowych Ministerstwa Nauki i Informatyzacji; ogólne zasady i przykłady realizacji (24.03.2004) [2]

Jabłoński, Leszek (SABUR Sp. z o. o.): Terminale operatorskie ESA – terminale na miarę oczekiwań (23.11.2004) [1]

Jabłoński, Piotr (PIAP): Cyfrowe sterowniki napędów dla robotów i innych środków automatyki (01.12.1994); Eksperymentalna weryfikacja cyfrowych algorytmów sterowania napędami robota przemysłowego (21.02.1995); Nowe napędy elektryczne dla 23 mm Armaty Morskiej (08.01.2002) [3]

Jabłoński, Robert (Elmark): Przemysłowe i laboratoryjne systemy sterowania i zbierania danych (21.03.1995) [1]

Jabłoński, Ryszard (Politechnika Warszawska): Zastosowania metody zliczania pojedynczych fotonów (05.03.2002) [1]

Jachczyk, Elżbieta (PIAP): Problemy sprawdzania i legalizacji liczników energii cieplnej – oferta PIAP dla energetyki cieplnej (23.03.1999); Legalizacja ciepłomierzy – punkt legalizacyjny w PIAP i jego możliwości (28.03.2001); Legalizacja części składowych ciepłomierzy do wody – przepisy, możliwości punktu legalizacyjnego w PIAP (21.03.2002); Legalizacja ciepłomierzy do wody i ich części składowych w świetle obowiązujących przepisów (24.03.2004); Legalizacja ciepłomierzy do wody w świetle obowiązujących przepisów (07.04.2005); Możliwości otwierania punktów legalizacyjnych w przedsiębiorstwach ciepłowniczych w Polsce (23.03.2006) [6]

Jachowicz, Ryszard (Politechnika Warszawska): Mikroczujniki i mikrosystemy – stan aktualny i kierunki rozwoju (11.03.2003) [1]

Jagielski, Jacek (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych): Technika implantacji jonów w zastosowaniach dla przemysłu maszynowego (13.12.1994) [1]

Jagiełło, Paweł (PIAP): Modernizacja zestawiarni Huty Szkła w Jaśle (09.01.2007); Automatyzacja przemysłowych procesów naważania i dozowania surowców sypkich na przykładzie linii wagowej w Hucie Szkła w Jaśle (14.03.2007); Stanowisko do kontroli końcowej presostatów (15.04.2008); System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A. (21.10.2008); Zrobotyzowane stanowisko do transportu, pozycjonowania i pakowania listew do paletyzacji (27.04.2010); System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010); Stanowisko do regulacji ciśnieniowej LP w termostatach serii KPS (20.12.2011); Wykonanie stanowisk do testowania trwałości presostatów (20.12.2011) [8]

Jakubowski, Ireneusz (Bosch Rexroth Sp. z o.o.): Bosch Rexroth – przegląd wybranych produktów do zastosowań w automatyzacji (08.11.2011) [1]

Janiszewski, T. (ATMOS-ELPOL): Projektowanie, produkcja i ekonomika specjalizowanych układów scalonych ASIC firmy ATMOS-ELPOL Warszawa (19.04.1994) [1]

Janiszowski, Krzysztof (Politechnika Warszawska): Problematyka sterowania pozycyjnego napędu pneumatycznego (20.01.1998) [1]

Jankowski, Janusz (Politechnika Warszawska/PIAP): Systemowe przetworniki tensometryczne masy i siły (03.01.1994) [1]

Janukiewicz, Jarosław (Politechnika Wrocławska): Sieci komputerowe (21.03.1995) [1]

Janyszek, Barbara (PIAP): Przenośne przyrządy serwisowe do wzorcowania i sprawdzania aparatury pomiarowej stosowanej w automatyce przemysłowej (02.04.2003); Mikroprocesorowe kalibratory ciśnienia serii PC-01 (25.03.2004) [2]

Jardzioch, Andrzej (Politechnika Szczecińska): Laboratorium badawcze robotyki i automatyzacji produkcji w Politechnice Szczecińskiej (07.06.2005) [1]

Jarzębowski, Bogdan (OBRUSN): Nowe rozwiązania przemienników częstotliwości serii FREQVAR – charakterystyka, zamierzenia rozwojowe (18.11.1997) [1]

Jastrzębski, Robert (ABB Sp. z o.o.): Projektowanie stanowisk zrobotyzowanych z wykorzystaniem oprogramowania RobotStudio (24.01.2006) [1]

Jaworski, Jerzy (Bosch Rexroth Sp. z o.o.): Bosch Rexroth – przegląd wybranych produktów do zastosowań w automatyzacji (08.11.2011) [1]

Jaworski, Zbigniew (PIAP): Przenośne przyrządy serwisowe do wzorcowania i sprawdzania aparatury pomiarowej stosowanej w automatyce przemysłowej (02.04.2003) [1]

Jednoróg, Adam (Politechnika Warszawska): Komputerowo wspomagane zapewnienie jakości – CAQ (19.03.1996) [1]

Jemielniak, Krzysztof (Politechnika Warszawska): Wykrywanie katastroficznego stępienia ostrza w oparciu o pomiar sił skrawania (06.06.1995) [1]

Jezierski, Edward (Politechnika Łódzka): Działalność Instytutu Automatyki Politechniki Łódzkiej w zakresie robotyki (23.05.2006); Działalność Instytutu Automatyki Politechniki Łódzkiej w zakresie robotyki (05.06.2007) [2]

Jędra, Cezary (Rockwell Automation Sp. z o.o.): Nowoczesne systemy automatyki przemysłowej oparte na sieciach ControlNet i DeviceNet oraz oprogramowanie Rockwell Software (28.03.2000); Rockwell Software – Od poziomu maszyny do poziomu informatycznego (19.12.2000) [2]

Kabała, Marek (Politechnika Wrocławska): Kulisty robot mobilny RoBall (22.01.2008) [1]

Kacprzyk, Janusz (IBS PAN): Sterowanie rozmyte. Pojęcia podstawowe (02.11.1993); Sterowanie rozmyte. Przykłady aplikacji (18.01.1994); Drążenie danych i odkrywanie wiedzy z użyciem logiki rozmytej i obliczeń na słowach (28.10.2003); Systemy inteligentne i wspomaganie decyzji – nowe kierunki i wyzwania (05.10.2004) [4]

Kaczanowska, Adela (PIAP): Konsekwencje nowych ustaw dotyczących normalizacji, miar i jakości (29.03.1994) [1]

Kaczmarczyk, Andrzej (Instytut Maszyn Matematycznych): Modele i architektury odniesienia dla integracji systemów w przedsiębiorstwie (02.04.1996) [1]

Kaczorek, Tadeusz (Politechnika Warszawska): Gawęda na temat drogi życiowej pracownika nauki (06.10.1998); Kulisy warsztatu pracy naukowca w świetle osobistych doświadczeń (01.12.1998) [2]

Kalinowska, Bożena (PIAP): Wpływ procesów innowacyjnych na wzrost konkurencyjności przedsiębiorstw (22.11.2005) [1]

Karwowski, Krzysztof (OBRUSN): Serwonapędy dla silników bezszczotkowych (18.11.1997) [1]

Kasiński, Andrzej (Politechnika Poznańska): Wybrane techniki przetwarzania sekwencji obrazów w zastosowaniu do śledzenia robotów mobilnych (11.10.2005) [1]

Kasprzak, Włodzimierz (Politechnika Warszawska): Tematyka badań Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechnika Warszawska, ze szczególnym uwzględnieniem robotyki i rozpoznawania wzorców (08.11.2005); Metody rozpoznawania obrazów na potrzeby inteligentnych pojazdów i robotów usługowych (15.03.2011) [2]

Kasprzyczak, Leszek (Instytut Technik Innowacyjnych EMAG): Wybrane prace Instytutu Technik Innowacyjnych EMAG (11.01.2011) [1]

Kazimierski, Grzegorz (PIAP): Bremeński model wdrażania systemów jakości (06.03.1997); Komputerowe wspomaganie wdrażania Systemów Jakości w małych i średnich przedsiębiorstwach; metoda PIAP-BQM (22.04.1997) [2]

Kaźmierkowski, Marian P. (Politechnika Warszawska): Przegląd systemów bezstykowego zasilania (16.10.2012) [1]

Kęciek, Marek (PIAP): Metody kalibracji robotów (23.01.2001) [1]

Kędzierska-Madras, Izabela (Zakłady SPOMASZ w Białymstoku): Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów SPOMASZ w Białymstoku (02.04.1996) [1]

Khoury, Jakob (Schunk Niemcy): Nowe produkty firmy SCHUNK Intec Sp. z o.o. (18.03.2008) [1]

Kieniewicz, Mateusz (PIAP): Roboty KUKA – idee, które działają (22.03.2006) [1]

Kietzman, Bogdan (Siemens Sp. z o.o.): Specjalistyczne systemy firmy Siemens przeznaczone do sterowania produkcją w przemyśle samochodowym (14.03.2000) [1]

Kiliś, Zbigniew (PIAP): Urządzenia elektryczne w wersji przeciwwybuchowej (15.04.2003) [1]

Klimasara, Wojciech (PIAP): Laserowy system do bezdotykowych pomiarów robota „ROBOTEST" (06.04.1995); Krótkie komunikaty z pobytu na Przemysłowych Targach Hanowerskich kwiecień '96 w zakresie wybranych zagadnień automatyki, robotyki i pomiarów (11.06.1996); Pomiar i rejestracja wielkości momentów w warunkach przemysłowych (04.03.1997); Wybrane zagadnienia konstrukcji i sterowania mobilnych robotów inspekcyjno-interwencyjnych (19.05.1998); Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: Projekt oraz realizacja konstrukcji prototypu robota (25.05.1999); Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny – wyniki badań (25.01.2000); Metody kalibracji robotów (23.01.2001); System jakości w przemyśle motoryzacyjnym wg normy ISO/TS 16949:2002 (05.11.2002); Roboty w rehabilitacji osób po udarze mózgu (27.05.2003); Robot wspomagający rehabilitację po udarach mózgu

(27.03.2007); System szkoleń BHP w obszarze automatyzacji i robotyzacji z wykorzystaniem techniki E-learning (02.04.2009) [11]

Klonecki, Paweł (Arcus Electronics, Wrocław): Nexpert Object firmy Neuron Data jako światowy standard projektowania systemów ekspertowych (17.10.1995) [1]

Klonowski, Leszek (SABUR Sp. z o.o.): Kolejna generacja sterowników w ofercie firmy SAIA-Burgess (23.11.2004) [1]

Kłos, Sławomir (Uniwersytet Zielonogórski): Ekonomiczne aspekty wdrożeń systemów klasy ERP w MSP (22.11.2005) [1]

Kłosińska, Katarzyna (Uniwersytet Warszawski): O najważniejszych zasadach poprawności językowej (na przykładzie metafor i frazeologii) (13.12.2005) [1]

Kobosko, Andrzej Maciej (PIAP): Komputerowy system METROTERM DAC 20 do monitorowania temperatury w silosach i elewatorach zbożowych oraz iskrobezpieczne sondy pomiarowe temperatury dla tego systemu (13.03.1998); Systemy monitoringu temperatur do obiektów magazynowych produktów zboża z silnym zapyleniem (13.04.2000); Systemy monitoringu dla obiektów z zagrożeniem wybuchowym (20.03.2002); Iskrobezpieczny system monitorowania temperatury z czujnikami typu smart (02.04.2003); Iskrobezpieczny system zdalnego monitorowania temperatury w elewatorach zbożowych (07.04.2005); Nowa generacja systemów monitorowania temperatury dla zakładów przechowalnictwa żywności (23.03.2006) [6]

Koch, Jan (Wrocławskie Centrum Transferu Technologii, Politechnika Wrocławska): Doświadczenia Wrocławskiego Centrum Transferu Technologii (WCTT) (16.10.2001) [1]

Koch, Tomasz (Politechnika Warszawska): Komputerowo wspomagane zapewnienie jakości – CAQ (19.03.1996) [1]

Kociszewski, Longin (Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych): Pozatelekomunikacyjne zastosowania światłowodów (13.12.1994) [1]

Kołodziejczyk, Bronisław (DUKAT – Warszawa): Układy bezpieczeństwa pracy na maszynach – przegląd norm (09.03.1999); (AUTOMATECH Sp. z o.o.) Bezpieczeństwo maszyn i urządzeń w świetle norm europejskich i wymagań CE (19.11.2002) [2]

Konopka, Stanisław (Wojskowa Akademia Techniczna): Dorobek Katedry Budowy Maszyn WAT w automatyzacji sprzętu inżynieryjnego (27.01.2009) [1]

Kopacz, Wiesław (PIAP): Linia do montażu końcowego wkładek bezpiecznikowych typu WT (08.01.2008); Zrobotyzowane stanowisko do zautomatyzowanego spawania pierścieni (29.05.2012) [2]

Korendo, Zbigniew (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza): Symulacja w projektowaniu mechanicznym (07.01.1997) [1]

Kornuta, Tomasz (Politechnika Warszawska): Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout (03.11.2009); Specyfikacja układów sterowania robotów wykorzystujących aktywne czucie do identyfikacji obiektów (20.11.2012) [2]

Koruba, Zbigniew (Politechnika Świętokrzyska): Postęp w budowie i nawigacji oraz tendencje rozwojowe bezpilotowych aparatów latających (09.04.2002) [1]

Kostrzewa, Piotr (PIAP): Charakterystyka robotów KUKA; możliwości zastosowań (25.03.2004); Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze

skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony (10.01.2006); Stanowisko do regulacji ciśnieniowej w presostatach (15.04.2008); Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego umieszczenia sprężyn w korpusie skrzyni biegów (01.12.2009); Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego złożenia zatrzasku skrzyni biegów (01.12.2009); Zrobotyzowane stanowisko do zautomatyzowanego spawania pierścieni (29.05.2012); Zrobotyzowane stanowisko do spawania chłodnicy powietrza typu MDB i MLB (09.04.2013) [7]

Kostrzewa, Zbigniew (PIAP): Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony (10.01.2006) [1]

Kostrzewski, Szymon (PIAP): Rozwiązanie zadania prostego i odwrotnego kinematyki dla manipulatora o strukturze (23.01.2007) [1]

Kosztowski, Stefan (PIAP): Certyfikacja wyrobów na potrzeby sektora automatyki, robotyki i zintegrowanych systemów wytwarzania prowadzona przez PIAP-OCW (11.03.1998); Dlaczego certyfikat bezpieczeństwa PIAP-OCW jest dobrym gwarantem swobodnego obrotu wyrobów i odpowiedzialnych zastosowań? (26.03.1999); Rola i zadania Oddziału Certyfikacji Wyrobów PIAP-OCW w kształtowaniu bezpieczeństwa użytkowania oraz jakości wyrobów sektora automatyki (23.11.1999); Krajowe zasady wprowadzania do obrotu handlowego wyrobów sektora automatyki (14.04.2000); Zasady wprowadzenia do obrotu produktów z sektorów: automatyki i informatyki (21.11.2000); Szanse i zagrożenia dla krajowego sektora automatyki w aspekcie przystąpienia do Unii Europejskiej (28.03.2001); Europejskie zasady dopuszczenia do stosowania wyrobów automatyki i pomiarów adresowane do użytkownika (20.03.2002); Znakowanie CE przepustką polskich wyrobów automatyki na rynek europejski (02.04.2003); Oznaczenie CE przepustką wyrobów automatyki i pomiarów na Jednolity Rynek (25.03.2004); Jak sobie radzić z oznakowaniem CE w automatyce i pomiarach (07.04.2005); Europejska Zgodność CE w obszarze armatury i pomp. PIAP – europejska jednostka notyfikowana 1548 (22.03.2006); Jak wystawić tanio deklarację Europejskiej Zgodności CE (15.03.2007); Po co komu oznaczenie CE – czyli o wsparciu inwestorów i użytkowników (03.04.2008); Jak tanio doprowadzić wyrób do europejskiej zgodności CE? (01.04.2009); Co nowego w europejskiej zgodności CE wyrobów? Informacje dla handlowców i zamawiających (25.03.2010); Jak potwierdzić europejską zgodność zautomatyzowanych linii produkcyjnych? (06.04.2011); Nie ryzykuj – pamiętaj o obowiązkowej ocenie ryzyka wyrobów (21.03.2012); Jaka jest odpowiedzialność za produkt wprowadzany na rynek oraz do użytkowania? (20.03.2013) [18]

Kościelny, Jacek (Politechnika Warszawska): Pochłaniacze energii do napędów pneumatycznych urządzeń robotyki (02.12.1997) [1]

Kościelny, Jan Maciej (Politechnika Warszawska): Diagnostyka procesów przemysłowych w zdecentralizowanych systemach automatyki (09.05.1995) Nowe trendy w automatyce (22.10.2002); Problemy rozpoznawania uszkodzeń w procesach przemysłowych (14.10.2008) [3]

Kowalski, Henryk A. (Politechnika Warszawska): Nowoczesne procesory sygnałowe (31.01.1995) [1]

Kowalski, Jarosław (PIAP): Monitorowanie zużycia energii w obiektach rozłożonych w przestrzeni z uwzględnieniem systemu LonWorks i zastosowania transmisji kablami energetycznymi (08.03.1995) [1]

Kowalski, Grzegorz (PIAP): Perspektywy zastosowania systemów bezzałogowych w OPBMR na przykładzie wybranych projektów PIAP (31.05.2011); Specjalistyczny osprzęt dodatkowy pojazdów bezzałogowych dla misji związanych z bezpieczeństwem i obronnością (04.06.2013) [1]

Kozak, Andrzej (Hydro-Eko-Invest): Nowoczesne urządzenia systemowe automatyki i pomiarów dla monitorowania i sterowania obiektów rozłożonych przestrzennie (28.05.1996) [1]

Kozak, Mariusz (PIAP): Zastosowanie prędkościowych algorytmów do sterowania końcówką chwytaka manipulatora przeznaczonego do celów militarnych i policyjnych (19.01.2010) [1]

Kozicka, Agnieszka (Wojskowa Akademia Techniczna): Problemy mobilności platform bezpośredniego wsparcia człowieka (27.01.2009) [1]

Kozłowski, Krzysztof (Politechnika Poznańska): Wybrane zagadnienia badawcze w obszarze automatyki i robotyki prowadzone w Instytucie Sterowania i Inżynierii Systemów (18.11.2003); Interwencyjny robot SAFARI na potrzeby budownictwa wielkopłytowego (20.01.2004) [2]

Kozyra, Maciej (PIAP): Graficzny interfejs robota mobilnego GUI-MR (20.06.2000) [1]

Kożuchowski, Wojciech (Schmalz GmbH): Elementy i urządzenia techniki podciśnieniowej (25.04.2006) [1]

Krakowiak, Tomasz (PIAP): Pomiary przepływu i parametrów fizyko-chemicznych cieczy w zastosowaniach przemysłowych (24.03.1999); Specjalistyczne przepływomierze do cieczy lepkich (12.04.2000); Polish Technology Partnership – szybki i skuteczny dostęp do globalnych zasobów wiedzy technicznej (24.03.2004) [3]

Krakówka, Tomasz (PIAP): Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny – wyniki badań (25.01.2000); Targi MILIPOL – Paryż 2007. Przegląd eksponowanych nowości z zakresu sprzętu do zastosowań policyjnych i militarnych (15.01.2008) [2]

Krawczyk, Wojciech (ABB Industry): Urządzenia techniki podczerwieni dla systemów automatyki przemysłowej, ochrony człowieka w środowisku przemysłowym i zastosowań wojskowych (26.10.1994) [1]

Krawczyk, Klaus R. (Bosch): Systemy montażowe firmy Bosch (03.02.1995) [1]

Kretkowski, Maciej (PIAP): Opracowanie metody kalibracji kamery cyfrowej o wysokiej dokładności odwzorowania barw (25.09.2007) [1]

Kręglewska, Urszula (Politechnika Warszawska): Architektura sterownika robota POLYCRANK (05.01.1999) [1]

Krodkiewska-Skoczylas, Elżbieta (Politechnika Warszawska): Rozwój koncepcji zarządzania jakością (21.11.2000); Nowe podejście do zarządzania jakością w przedsiębiorstwach i jednostkach badawczo-rozwojowych (20.11.2001) [2]

Król, Andrzej (Polskie Towarzystwo Informatyczne): Perspektywy rozwoju i zastosowań komputerów PC (07.11.1995); Nowa architektura wewnętrzna systemu operacyjnego Microsoft Windows ’95 i jej rola w kreowaniu wielozadaniowych zastosowań komputerów PC (07.11.1995) [2]

Krzesak, Paweł (Bosch Rexroth Sp. z o.o.): Bosch Rexroth – przegląd wybranych produktów do zastosowań w automatyzacji (08.11.2011) [1]

Kubiński, Paweł (PIAP): Jak wykorzystać światową sieć ekspertów Technology Partnership do rozwiązania problemów technicznych w Twojej firmie (06.04.2005) [1]

Kudła, Ignacy (Uniwersytet Warszawski): Nowoczesne metody projektowania cyfrowych specjalizowanych układów elektronicznych (14.05.1996) [1]

Kujawińska, Małgorzata (Politechnika Warszawska): Zautomatyzowane optycznie metody pomiaru kształtu, przemieszczeń i odkształceń obiektów rozpraszających (23.02.1999); Optyczne metody badań mikroelementów i mikrosystemów MEMS i MOEMS (11.01.2005) [2]

Kulawiec, Michał (PIAP): Mały robot wsparcia inspekcyjnego (24.01.2006) [1]

Kulczycki, Piotr (Instytut Badań Systemowych PAN, Politechnika Krakowska): Zastosowanie estymatorów jądrowych w inżynierii sterowania i wspomaganiu decyzji (12.10.2010) [1]

Kulig, Edward (OBRUSN): Tyrystorowe układy łagodnego rozruchu serii SOFTVAR (18.11.1997) [1]

Kulik, Marek (Zakłady Płyt Wiórowych S.A. w Grajewie): Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów Płyt Wiórowych S.A. w Grajewie (02.04.1996) [1]

Kurianowicz, Rafał (Instytut Systemów Sterowania, Chorzów): System transmisji informacji diagnostycznych (18.03.2003) [1]

Kurowski, W. (Politechnika Białostocka): System analogowo-cyfrowy przetwarzania sygnału i obróbki numerycznej (19.04.1994) [1]

Kuś, Wojciech (Siemens Sp. z o.o.): Kierunki rozwoju automatyki przemysłowej (27.04.2004) [1]

Kwiatkowski, Tomasz (Zakłady Płyt Wiórowych S.A. w Grajewie): Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów Płyt Wiórowych S.A. w Grajewie (02.04.1996) [1]

Lasota, Adam (LOGOTEC Engineering): Komputerowe wspomaganie projektowania w zakresie automatyki i elektrotechniki (03.01.1994) [1]

Latocha, Witold (TURCK Sp. z o.o.): Czujniki i systemy wizyjne w zautomatyzowanych liniach produkcyjnych; systemy rozproszonych wejść wyjść – rozwiązania firmy TURCK (23.11.2010) [1]

Lech, Tomasz (ASTOR Sp. z o.o.): Systemy bezpieczeństwa stanowisk produkcyjnych z robotami firmy FANUC (24.01.2006) [1]

Legat, Adam (Centrum Naukowo-Techniczne Kolejnictwa): Prezentacja Centrum (19.01.1999) [1]

Lesiak, Marcin (Schunk Polska): Nowe produkty firmy SCHUNK Intec Sp. z o.o. (18.03.2008) [1]

Librant, Zdzisław (ITME): Zaawansowane materiały ceramiczne i kompozytowe (11.03.2008) [1]

Lichodziejewski, Cezary (PIAP): Prace prowadzone przez PIAP w ramach Programu Teleman i Copernicus ’94 oraz realne możliwości udziału w programach badawczych Unii Europejskiej (23.05.1995); Recykling samochodów w krajach Europy Zachodniej (05.12.1995) [2]

Liedel, Krzysztof (Centrum Badań nad Terroryzmem Collegium Civitas, kwartalnik „Terroryzm: zagrożenia – prewencja – przeciwdziałanie"): Prognozowanie zagrożeń terrorystycznych jako narzędzie zapewnienia bezpieczeństwa EURO 2012 (17.03.2009) [1]

Linde-Usiekniewicz, Jadwiga (Uniwersytet Warszawski): Zapożyczenia w kulturze języka i badaniach lingwistycznych (05.12.2000) [1]

Linek, Piotr (SELS Sp.j.): Czujniki zbliżeniowe i ich nowe zastosowania (09.11.2004) [1]

Lisowski, Eugeniusz (PIAP): Nowoczesne układy sensoryczne w komputerowych systemach nadzoru stanowisk pomiarowych i montażowych (10.03.1998); Manipulatory wykonywane przez PIAP do instalacji przemysłowych (08.06.2004) [2]

Lozia, Zbigniew (Politechnika Warszawska): Pojazd inteligentny – symulacja ruchu w czasie rzeczywistym (06.04.1995) [1]

Lubkiewicz, Józef (Przedsiębiorstwo Usług Antykorozyjnych CORPROTECT s.c. W. Bogotko, J. Lubkiewicz): Robot do kontroli i czyszczenia rurociągów (01.12.1998) [1]

Ludwiński, Marek (PIAP): Rozwój technologii zrobotyzowanego ukosowania blach – wdrożenia zrealizowane przez PIAP na przestrzeni ostatnich 15 lat (26.10.2010); Zrobotyzowane stanowisko do ukosowania blach metodą cięcia plazmowego (21.04.2009) [2]

Lustych, Mirosław (Centrum Naukowo-Techniczne Kolejnictwa): Stanowisko badawcze kolejowych zestawów z kołami przestawnymi na różne szerokości torów – konstrukcja, działanie, program badań (19.01.1999) [1]

Ławniczak, Marek (Politechnika Poznańska): Interwencyjny robot SAFARI na potrzeby budownictwa wielkopłytowego (20.01.2004) [1]

Łebkowski, Piotr (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza): Sterowanie procesami biznesowymi przy pomocy systemów zarządzania przepływem pracy – nowe podejście (22.11.2005) [1]

Łopatka, Marian J. (Wojskowa Akademia Techniczna): Problemy mobilności platform bezpośredniego wsparcia człowieka (27.01.2009) [1]

Łuczyński, Zygmunt (ITME): Prezentacja Instytutu ITME (11.03.2008) [1]

Łukowiak, Ewa (SABUR Sp. z o.o.): Co daje wortal AutomatykaOnLine (22.03.2005) [1]

Łuszczak, Sławomir (Politechnika Warszawska): Wyniki wstępnych badań manipulatora robota POLYCRANK (23.01.2001); Robot POLYCRANK w zastosowaniu do nakładania twardych pokryć z wykorzystaniem palnika laserowego i/lub plazmowego (22.01.2002) [2]

Maciaś, Mateusz (PIAP): TALOS – aspekty techniczne oraz koordynacja dużego badawczego projektu międzynarodowego (29.05.2012) [1]

Madras, Cezary (Zakłady SPOMASZ w Białymstoku): Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów SPOMASZ w Białymstoku (02.04.1996) [1]

Majdan, Kazimierz (PIAP): Możliwości badań w laboratorium PIAP-LAB na rzecz certyfikacji wyrobów z dziedziny automatyki, robotyki i aparatury pomiarowej (08.03.1995); System jakości w laboratoriach PIAP-LAB – model systemu i stan wdrożenia (31.10.1995); Możliwości badawcze akredytowanego laboratorium

PIAP-LAB (06.03.1997); System nadzoru prób silnika odrzutowego (07.11.2000); Zarządzanie jakością w obszarze badań i rozwoju technologii (22.11.2005) [5]

Majewski, Łukasz (P.P.U.H. IGA Spółka cywilna): Szybkie prototypowanie w technologii FDM (23.10.2007) [1]

Malinowski, Krzysztof (Politechnika Warszawska): Optymalizacja decyzji w sytuacjach sterowania i zarządzania (29.02.2000); Zagadnienia współczesnych sieci komputerowych (19.04.2005)

Małecki, Józef (Akademia Marynarki Wojennej): Wybrane problemy militarnych zastosowań robotów podwodnych w aspekcie działalności Instytutu Automatyki i Robotyki Akademii Marynarki Wojennej (18.11.2008) [1]

Małkowski, Robert (Schunk Polska): Nowe produkty firmy SCHUNK Intec Sp. z o.o. (18.03.2008); Komponenty i wyposażenie robotów oraz zautomatyzowanych urządzeń firmy SCHUNK (07.11.2006) [2]

Mańkowski, Tomasz (PIAP): Monitorowanie zużycia energii w obiektach rozłożonych w przestrzeni z uwzględnieniem systemu LonWorks i zastosowania transmisji kablami energetycznymi (08.03.1995); Monitoring przemysłowy – wizualizacja procesów, pomiary, sygnalizacje, zdalne sterowanie, alarmowanie i raportowanie – na przykładzie systemu zarządzania dystrybucją energii (05.03.1997); Monitoring przemysłowy na przykładzie systemu opracowanego dla Zakładu Energetycznego Huty Stalowa Wola SA (17.11.1998) [3]

Marcjanik, Małgorzata (Uniwersytet Warszawski): Retoryka w wystąpieniach publicznych (07.05.2013) [1]

Masłowski, Andrzej (PIAP): Hybrydowe systemy badań symulacyjnych układów zrobotyzowanych (01.12.1994); Identyfikacja stanu niebezpiecznego środowiska z zastosowaniem robotów inspekcyjnych (06.12.1994); Pojazd inteligentny – symulacja ruchu w czasie rzeczywistym (06.04.1995); Nowoczesne techniki nawigacyjne robotów mobilnych na przykładzie robota NOMAD 200 (21.11.1995); System badań symulacyjnych pojazdów zrobotyzowanych dla osób niepełnosprawnych (30.01.1996); Stan badań w dziedzinie inteligentnych sterowników robotów mobilnych (22.10.1996); Wybrane zagadnienia konstrukcji i sterowania mobilnych robotów inspekcyjno-interwencyjnych (19.05.1998); Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: Ogólna charakterystyka projektu (25.05.1999); Informacje o sympozjum NATO – Bezzałogowe pojazdy w zastosowaniach militarnych (23.01.2001); Systemy mobilne zwiększające bezpieczeństwo publiczne (21.05.2002) Nowe inicjatywy w dziedzinie robotyki – IARP i IROS 2007 (22.01.2008); Sterowanie i nadzorowanie wielorobotowego mobilnego systemu inspekcyjnego (03.06.2008); Trenażery operatorów robotów (19.01.2010); Trenażery operatorów robotów (16.03.2010); Nowe inicjatywy w robotyce zaawansowanej (18.05.2011); Robotyka serwisowa – stan i perspektywa (07.06.2005); Inteligentny system mobilny wspomagający bezpieczeństwo środków transportu (07.06.2005) [17]

Matejek, Robert (PIAP): System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A. (21.10.2008); System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010); Zrobotyzowane stanowisko do spawania chłodnicy powietrza typu MDB i MLB (09.04.2013) [3]

Matul, Andrzej (Program 1 Polskiego Radia): Kultura wypowiedzi – wystąpienia przed audytorium i wypowiedzi dla mediów (02.12.2008) [1]

Mazik-Krysińska, Anna (Polski Komitet Normalizacyjny): Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych (28.10.1997); Kultura języka – Tradycja i nowoczesność w polszczyźnie a język techniki (17.12.2002) [2]

Mężyk, Arkadiusz (Politechnika Śląska): Nowoczesne pojazdy gąsienicowe w bezzałogowych zastosowaniach specjalnych (13.03.2012) [1]

Mianowski, Krzysztof (Politechnika Warszawska): Wyniki wstępnych badań manipulatora robota POLYCRANK (23.01.2001); Stanowisko do badania procesów obróbki mechanicznej z robotem RNT (23.01.2001); Robot POLYCRANK w zastosowaniu do nakładania twardych pokryć z wykorzystaniem palnika laserowego i/lub plazmowego (22.01.2002); Projektowanie manipulatorów robotów chirurgicznych i planowanie przebiegu operacji z wykorzystaniem modeli komputerowych (04.02.2003) [4]

Michalski, Jakub (Materials Engineers Group Sp. z o.o.): RoMegAT – Uniwersalna mobilna platforma terenowa (15.01.2013) [1]

Mierczyk, Zygmunt (Wojskowa Akademia Techniczna): Niebieska optoelektronika – wybrane zastosowania półprzewodnikowych źródeł i detektorów promieniowania UV i niebieskiego (04.12.2001) [1]

Mikluszka, W. (Politechnika Rzeszowska): Sterowniki PSW i WWT z komunikacją CAN (11.01.2000) [1]

Misiewicz, Tomasz (RADWAG): Innowacyjne technologie jako podstawa sukcesu polskiej firmy produkcyjnej na przykładzie RADWAG Wagi Elektroniczne (23.04.2013) [1]

Missala, Tadeusz (PIAP): Jakość produktów i usług na wolnym rynku – jak nie wypaść z obiegu? (04.05.1993); Certyfikacja wyrobów, systemów i osób wg przepisów europejskich i polskich (31.10.1995); Bezpieczeństwo funkcjonalne układów sterowania – aktualny stan wymagań (03.12.1996); Projekt badawczy zamawiany PBZ-31-05 Sieciowe systemy komunikacyjne integrujące automatyzację wytwarzania (24.03.1998); Aspekty kompatybilności elektromagnetycznej i bezpieczeństwa funkcjonalnego (21.04.1998); Rola i zadania Oddziału Certyfikacji Wyrobów PIAP-OCW w kształtowaniu bezpieczeństwa użytkowania oraz jakości wyrobów sektora automatyki (23.11.1999); Tradycja i teraźniejszość działań pro jakościowych w PIAP (21.11.2000); Bezpieczeństwo funkcjonalne na służbie ochrony środowiska (22.11.2005); Bezpieczeństwo wyrobów na rynku Europejskiego Obszaru Gospodarczego (EOG) – wymagania i zasady postępowania (06.01.2009); Normy jako narzędzie transferu wiedzy w przestrzeni technicznej (04.12.2012) [10]

Mitka, Grzegorz (INTROL): Aparatura kontrolno-pomiarowa w przykładach aplikacyjnych (17.12.1996) [1]

Modliński, Witold (Konsulting W.W.M.): Six Sigma – narzędzie sukcesu (24.10.2006) [1]

Moradewicz, Artur J. (Politechnika Warszawska): Przegląd systemów bezstykowego zasilania (16.10.2012) [1]

Morecki, Adam (Politechnika Warszawska): Zagadnienia badawcze i zastosowania współczesnej robotyki (25.03.1993); Robotyka zaawansowana i przemysłowa – stan na listopad 1993 r. na podstawie ICAR ’93 i 24 ISIR oraz towarzyszącej im wystawy robotowej (21.12.1993); Mikromechanizmy i mikroroboty – aktualny stan badań i techniki (01.02.1994); ISIR ’94 (International Symposium on Industrial Robot) – sympozjum i wystawa (31.05.1994); Manipulatory elastyczne (10.01.1994); Informacja o Sympozjum Ro.Man.Sy 10 – Gdańsk, wrzesień 1994 r. (10.01.1994); Roboty mobilne i kroczące (06.04.1995); Aktualny stan badań naukowych w świetle 26 ISIR 6–7 października 1995 Singapur (21.11.1995); Współczesna robotyka – badania, zastosowania, kształcenie (19.11.1996); Informacja o XXIX Międzynarodowym Sympozyjum Robotów Przemysłowych (Birmingham 27–30.04.1998) (19.05.1998); Międzynarodowe sympozjum robotów przemysłowych TOKIO 99 – informacje o pracach badawczych i nowych zastosowaniach (25.01.2000); Metody kalibracji robotów (23.01.2001); Wyniki badań chodu czteronożnego minirobota kroczącego AIBO’SONY (22.05.2001); Relacja z ISR 2001, Seul 19–21 kwietnia 2001 r. oraz RAAD 2001, Wiedeń 16–18 maja 2001 r. (22.05.2001) [14]

Mościcki, Leszek (Uniwersytet Przyrodniczy w Lublinie): Rozwój techniki ekstruzji w Polsce – stan obecny i perspektywy (09.11.2010) [1]

Mrozik, Janusz (Instytut Kształcenia Informatycznego Kadr – Microsoft ATEC): Nowa architektura wewnętrzna systemu operacyjnego Microsoft Windows ’95 i jej rola w kreowaniu wielozadaniowych zastosowań komputerów PC (07.11.1995) [1]

Mrugalski, Zdzisław (Politechnika Warszawska): Mikrotechnika – wprowadzenie (09.03.2004) [1]

Muszyński, Tomasz (Wojskowa Akademia Techniczna): Problemy mobilności platform bezpośredniego wsparcia człowieka (27.01.2009) [1]

Myśliwiec, Arkadiusz (PIAP): Stanowisko do kontroli końcowej presostatów (15.04.2008); System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A. (21.10.2008); Zrobotyzowane stanowisko do transportu, pozycjonowania i pakowania listew do paletyzacji (27.04.2010); System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010) [4]

Mystkowski, Arkadiusz (Politechnika Białostocka): Automatyzacja mikro-samolotów (31.05.2011) [1]

Najgebauer, Andrzej (Wojskowa Akademia Techniczna): Wybrane modele i metody wspomagania decyzji w sytuacjach kryzysowych (13.10.2009) [1]

Nawrat, Zbigniew (Fundacja Rozwoju Kardiologii): Robin Heart i inne roboty w kardiochirurgii – stan aktualny i perspektywy rozwoju (04.02.2003) [1]

Nazarczuk, Kazimierz (Politechnika Warszawska): Manipulator wielokorbowy bez ograniczeń konfiguracji (05.01.1999); Wyniki wstępnych badań manipulatora robota POLYCRANK (23.01.2001); Stanowisko do badania procesów obróbki mechanicznej z robotem RNT (23.01.2001); Robot POLYCRANK w zastosowaniu do nakładania twardych pokryć z wykorzystaniem palnika laserowego i/lub plazmowego (22.01.2002) [4]

Nicoud, Jean-Daniel (Swiss Federal Institute of Technology): Techniki rozminowywania: dobór czujników w zależności od typu robota (04.03.1996) [1]

Niederliński, Antoni (Politechnika Śląska): Czy wnioskowanie prawnicze można automatyzować (06.03.2007) [1]

Niewiatowski, Jerzy (PIAP): Dostosowanie tachografu do nowych rozwiązań pojazdów szynowych – tachograf o budowie rozproszonej (27.04.2010) [1]

Niewieczerzał, Piotr (ABB Sp. z o.o.): Systemy wizyjne robotów ABB (23.05.2006); Systemy wizyjne robotów ABB (05.06.2007) [2]

Nowakowski, Lech (PIAP): Prezentacja programu SHERLOCK 32 przeznaczonego do budowania, testowania i wdrażania aplikacji związanych z przetwarzaniem i analizą obrazu (07.12.1999); Manipulatory przemysłowe na przykładzie opracowań dla Philips Lighting w Pile; wybrane zagadnienia konstrukcyjne i doświadczenia aplikacyjne (08.06.2004); Automatyzacja przemysłowych procesów naważania i dozowania surowców sypkich na przykładzie linii wagowej w Hucie Szkła w Jaśle (14.03.2007); Automatyzacja transportu międzyoperacyjnego na przykładzie manipulatorów przemysłowych wdrożonych na liniach technologicznych Philips Lighting w Pile (14.03.2007); Stanowisko do odczytu kodu z felg aluminiowych (06.11.2007); System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010) [6]

Nozdryn-Płotnicka, Anna (SABUR Sp. z o.o.): Co daje wortal AutomatykaOnLine (22.03.2005) [1]

Nycz, Andrzej (PIAP): Pomiary wizyjne części po obróbce mechanicznej (04.01.2004) [1]

Okas, Dariusz (Harmonic Drive): Harmonic Drive AG – Precision in Motion, Harmonic Drive – precyzja w ruchu (04.11.2008) [1]

Okrasa, Dariusz (PIAP): Modelowanie dla potrzeb CAD części mechanicznych projektowanych w sposób tradycyjny – staż naukowy na uniwersytecie ULB w Brukseli (21.12.1993) [1]

Olak, Artur (POLCOM Ltd): Cad Key – nowa jakość komputerowego wspomagania projektowania (04.01.1994); Wyposażenie stanowisk CAD – krótka informacja techniczna nt. oferty firmy Rolland (04.01.1994) [2]

Olczak, Jan (PIAP): Linia do montażu końcowego wkładek bezpiecznikowych typu WT (08.01.2008); Zrobotyzowane stanowisko do ukosowania blach metodą cięcia plazmowego (21.04.2009); Rozwój technologii zrobotyzowanego ukosowania blach – wdrożenia zrealizowane przez PIAP na przestrzeni ostatnich 15 lat (26.10.2010) [3]

Olejarczyk, Bogdan (CADEL Warszawa): Komputerowe metody projektowania urządzeń elektronicznych (14.05.1996) [1]

Oleksiuk, Maciej (PIAP): Międzynarodowe Targi Przemysłowe Hannover ’95 (16.05.1995); Maciej (PIAP) Krótkie komunikaty z pobytu na Przemysłowych Targach Hanowerskich kwiecień ’96 w zakresie wybranych zagadnień automatyki, robotyki i pomiarów (11.06.1996) [2]

Olszewski, Mariusz (Politechnika Warszawska): Problematyka sterowania pozycyjnego napędu pneumatycznego (20.01.1998); Miniaturowe roboty inspekcyjne (22.01.2002); Pneumotronika. Współczesny kierunek rozwoju pneumatyki (07.03.2006); Wykorzystanie laserowego skanera i kamery dookólnej do budowy mapy hybrydowej 3D (22.01.2008) [4]

Osiak, Adam (Centrum Naukowo-Techniczne Kolejnictwa): Stanowisko badania par ciernych hamulców (19.01.1999) [1]

Pachuta, Marek (PIAP): Cyfrowe sterowniki napędów dla robotów i innych środków automatyki (01.12.1994); Nowe napędy elektryczne dla 23 mm Armaty Morskiej (08.01.2002); Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony (10.01.2006); Robot wspomagający rehabilitację po udarach mózgu (27.03.2007); System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A. (21.10.2008); Zrobotyzowane stanowisko do ukosowania blach metodą cięcia plazmowego (21.04.2009); Rozwój technologii zrobotyzowanego ukosowania blach – wdrożenia zrealizowane przez PIAP na przestrzeni ostatnich 15 lat (26.10.2010); Zrobotyzowane stanowisko do zautomatyzowanego spawania pierścieni (29.05.2012) [8]

Pańczak, Rafał (RITTAL Sp. z o.o.): Możliwości zabudowy urządzeń automatyki – wyroby firmy RITTAL (07.01.2003) [1]

Partyka, M. (MULTITRADE S.A.): SCO Unix dla komputerów PC (15.02.1994) [1]

Paszkiel, Szczepan (Politechnika Opolska): Architektura, koncepcja wdrożeń oraz system dwumodułowy w interfejsach mózg–komputer (15.01.2013) [1]

Patalas, Justyna (Uniwersytet Zielonogórski): Ekonomiczne aspekty wdrożeń systemów klasy ERP w MSP (22.11.2005) [1]

Patorski, Krzysztof (Politechnika Warszawska): Optyczne metody badań mikroelementów i mikrosystemów MEMS i MOEMS (11.01.2005) [1]

Pawelec, Radosław (Uniwersytet Warszawski): Problemy poprawności we współczesnym języku polskim (ze szczególnym uwzględnieniem języka technicznego) (13.05.2003); Problemy poprawności we współczesnym języku polskim (ze szczególnym uwzględnieniem języka technicznego) (16.12.2003); Problemy poprawności we współczesnym języku polskim (ze szczególnym uwzględnieniem języka technicznego) (25.05.2004); Nowe zjawiska w polszczyźnie; stan języka i regulacje językoznawców (24.05.2005); Kultura języka polskiego – problemy poprawnej składni (18.12.2007); Kultura języka polskiego – przejawy internacjonalizacji w polskiej leksyce i frazeologii (06.05.2008); Kultura języka polskiego – wybrane problemy ortografii i interpunkcji: zastosowanie wielkiej litery, przecinka, średnika (05.05.2009); Kultura języka polskiego – zapożyczenia strukturalne i semantyczne (kalki) a norma wzorcowa współczesnej polszczyzny (15.12.2009); Kultura języka polskiego – użycie liczb i liczebników w tekście, paradoksy rozwoju języka (11.05.2010); Kultura języka polskiego – trudne wyrazy i konstrukcje w języku polskim (21.12.2010); Kultura języka polskiego – norma skodyfikowana i norma zwyczajowa we współczesnej polskiej ortografii i interpunkcji (24.05.2011); Kultura języka polskiego – zapis wieloskładnikowych liczb i numerów w różnych typach tekstów (08.05.2012); Kultura języka polskiego – trudne problemy odmiany słów w języku ogólnym oraz terminów naukowych i technicznych (18.12.2012) [13]

Pawlicki, Grzegorz (Politechnika Warszawska): Roboty medyczne (24.01.1995) [1]

Pawlukowicz, Piotr (Politechnika Szczecińska): Laboratorium badawcze robotyki i automatyzacji produkcji w Politechnice Szczecińskiej (07.06.2005) [1]

Pawłowski, Witold (EC Energy Center Warszawa): Przegląd wybranych przedsięwzięć organizacyjnych i ekonomicznych krajowych oraz zagranicznych (21.01.1997) [1]

Pawłowski, Sebastian (PIAP): Targi MILIPOL – Paryż 2007. Przegląd eksponowanych nowości z zakresu sprzętu do zastosowań policyjnych i militarnych (15.01.2008) [1]

Perski, Arkadiusz (PIAP): Systemy monitorowania i wspomagania bezpieczeństwa (08.01.2008) [1]

Petz, Marek (PIAP): Zrobotyzowana linia grafitowania kineskopów w zakładach Thomson-Polkolor (25.03.1993); Rozwój robotyki przemysłowej w PIAP oraz udział w projektach robotowych EC IMPACT i INGRID (01.12.1994); Robotyzacja szansą i wyzwaniem dla polskiego przemysłu. Najnowsze aplikacje krajowe (08.03.1995); Tworzenie map otoczenia systemu zrobotyzowanego na podstawie informacji z czujnika laserowego (06.04.1995); Prace firmy TRC z dziedziny robotów mobilnych (06.04.1995); Tworzenie dwuwymiarowych map otoczenia na podstawie informacji z czujnika laserowego (21.11.1995); Nowości w zakresie rodziny robotów ABB (uwagi użytkownika) (02.12.1997); Nowoczesne układy sensoryczne w komputerowych systemach nadzoru stanowisk pomiarowych i montażowych (10.03.1998); Zastosowanie robota IRB 1400 i wynikające z tego korzyści (05.01.1999); Stanowiska diagnostyczne integrujące czujniki różnych wielkości fizycznych – na przykładzie automatycznego pomiaru geometrii kineskopu (24.03.1999); Roboty spawalnicze firmy Panasonic (25.03.1999); Roboty i manipulatory w obsłudze maszyn i procesów – przykłady zastosowań (25.03.1999); Roboty spawalnicze Pana Robo firmy Panasonic (30.03.1999); Przykłady integracji nowych stanowisk zrobotyzowanych z istniejącymi instalacjami (12.04.2000); Charakterystyka robotów KUKA; możliwości zastosowań (25.03.2004); Manipulatory wykonywane przez PIAP do instalacji przemysłowych (08.06.2004); Doświadczenia PIAP w budowie manipulatorów do przenoszenia ciężkich elementów (22.03.2006); Wybrane aspekty techniczne i organizacyjne zrobotyzowanych instalacji spawania łukowego (23.01.2007); Roboty ABB, Fanuc i KUKA w stanowiskach przemysłowych zbudowanych przez PIAP (14.03.2007); Doświadczenia PIAP w robotyzacji (03.04.2008); Nowe zrobotyzowane stanowiska zbudowane przez PIAP (02.04.2009); Ostatnie wdrożenia zrobotyzowanych stanowisk wykonanych przez PIAP (25.03.2010); Technologie spawalnicze i pokrewne – zrobotyzowane stanowiska PIAP (22.03.2012); Zrobotyzowane spawanie z wykorzystaniem zewnętrznej osi robota (wersje z 1 i 2 robotami) (21.03.2013); Zrobotyzowane gniazdo montażu tłumików do zaworów elektro-pneumatycznych (09.04.2013) [25]

Pęksa, Piotr (Samodzielny Pododdział Antyterrorystyczny Policji w Poznaniu): Systemy monitorowania i wspomagania bezpieczeństwa (08.01.2008) [1]

Pieńkowski, Janusz (PIAP): Obiektowe przyrządy do sprawdzania i kalibracji aparatury kontrolno-pomiarowej (05.03.1997) [1]

Pietranik, Mieczysław (Instytut Łączności): Kierunki rozwojowe metod badawczych kompatybilności elektromagnetycznej urządzeń w celu ich ochrony przed zakłóceniami przemysłowymi (23.04.1996) [1]

Pietrusiński, Zbigniew (PIAP): Tendencje rozwojowe współczesnych regulatorów mikroprocesorowych oraz wielofunkcyjny regulator MRP-42C do automatyzacji procesów ciągłych (08.03.1995); Mikroprocesorowy regulator MRP-42C do automatyzacji procesów ciągłych oraz oprogramowanie narzędziowe do tworzenia nadrzędnych stacji operatorskich (13.03.1998); Właściwości funkcjonalne uniwersalnego regulatora procesów ciągłych MRP-42 i jego praca w sieciowych systemach sterowania komputerowego (23.03.1999); Uniwersalny regulator procesów ciągłych MRP-42C oraz prace rozwojowe PIAP w zakresie urządzeń automatyki przemysłowej (11.04.2000); Oferta PIAP w zakresie urządzeń do automatyzacji procesów wolnozmiennych (29.03.2001); Struktura, funkcje i parametry Modułowo-Aparaturowego Systemu Automatyki Przemysłowej MASAP produkcji PIAP (21.03.2002); MASAP – tani, niezawodny system automatyzacji małych i średnich obiektów technologicznych (03.04.2003); Właściwości funkcjonalne i parametry urządzeń systemu MASAP przeznaczonego do automatyzacji małych i średnich obiektów technologicznych (24.03.2004); Iskrobezpieczny system zdalnego monitorowania temperatury w elewatorach zbożowych (07.04.2005); Nowa generacja systemów monitorowania temperatury dla zakładów przechowalnictwa żywności (23.03.2006); Badania bezpieczeństwa urządzeń i układów automatyki oraz oferta Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów w tym zakresie (01.04.2009) [11]

Pilat, Zbigniew (PIAP): Międzynarodowe Targi Przemysłowe Hannover ’95 (16.05.1995); Prace prowadzone przez PIAP w ramach Programu Teleman i Copernicus ’94 oraz realne możliwości udziału w programach badawczych Unii Europejskiej (23.05.1995); Metody rozwiązania odwrotnego zadania kinematycznego (23.05.1995); Krótkie komunikaty z pobytu na Przemysłowych Targach Hanowerskich kwiecień ’96 w zakresie wybranych zagadnień automatyki, robotyki i pomiarów (11.06.1996); System manipulacyjny z robotem URP-6 do ukosowania blach (19.11.1996); Pomiar i rejestracja wielkości momentów w warunkach przemysłowych (04.03.1997); Aktualne trendy w robotyce i przemysłowych systemach wizyjnych, na podstawie materiałów z 28. International Symposium of Robots oraz International Robots and Vision Show (Detroit, maj 1997) (20.05.1997); Nowoczesne układy sensoryczne w komputerowych systemach nadzoru stanowisk pomiarowych i montażowych (10.03.1998); Roboty i manipulatory w obsłudze maszyn i procesów – przykłady zastosowań (25.03.1999); Roboty spawalnicze Pana Robo firmy Panasonic (30.03.1999); Metody kalibracji robotów (23.01.2001); Program Dofinansowania Projektów Celowych dla Małych i Średnich Przedsiębiorstw realizowany przez Federację Stowarzyszeń Naukowo Technicznych NOT (24.03.2004); Wybrane aspekty techniczne i organizacyjne zrobotyzowanych instalacji spawania łukowego (23.01.2007); Robot wspomagający rehabilitację po udarach mózgu (27.03.2007); Wykorzystanie eLearningu – nowoczesnej metody kształcenia i doskonalenia zawodowego w projektach międzynarodowych realizowanych przez PIAP (08.01.2008); Linia do montażu końcowego wkładek bezpiecznikowych typu WT (08.01.2008); System szkoleń BHP w obszarze automatyzacji i robotyzacji z wykorzystaniem techniki E-learning (02.04.2009); Zrobotyzowane stanowisko do ukosowania blach metodą cięcia plazmowego (21.04.2009); Rozwój technologii

zrobotyzowanego ukosowania blach – wdrożenia zrealizowane przez PIAP na przestrzeni ostatnich 15 lat (26.10.2010) [19]

Pilecki, Jacek (RADWAG): Innowacyjne technologie jako podstawa sukcesu polskiej firmy produkcyjnej na przykładzie RADWAG Wagi Elektroniczne (23.04.2013) [1]

Piotrowski, Józef (Vigo System Ltd.): Urządzenia techniki podczerwieni dla systemów automatyki przemysłowej, ochrony człowieka w środowisku przemysłowym i zastosowań wojskowych (22.11.1994) [1]

Piwiński, Jan (PIAP): Foresight priorytetowych, innowacyjnych technologii na rzecz automatyki, robotyki i techniki pomiarowej (24.03.2010) [1]

Pluta, Zbysław (Politechnika Warszawska): Perspektywy wykorzystania energii słonecznej w warunkach krajowych (10.04.2001) [1]

Pluta, Krzysztof (PIAP): Zastosowanie systemów wizyjnych w technikach kontroli jakości wytwarzania (06.04.2005) [1]

Płocharz, Waldemar (Wojskowa Akademia Techniczna): Dorobek Katedry Budowy Maszyn WAT w automatyzacji sprzętu inżynieryjnego (27.01.2009) [1]

Podracki, Jerzy (Uniwersytet Warszawski): Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów (18.03.1997); Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów (05.05.1998); Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów – cd. (15.12.1998); Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych – cd. (27.04.1999); Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych – cd. (14.12.1999); Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk (09.05.2006); Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk (cd.) (12.12.2006); Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk (22.05.2007) [7]

Polkowski, Lech (Polsko-Japońska Wyższa Szkoła Technik Komputerowych): Merealogiczne podstawy sterowania w systemach rozproszonych (05.01.1999); Laboratorium robotyki w PJWSTK – perspektywy rozwojowe (05.01.1999) [2]

Pośpiech, Jerzy (PIK System): Magistrala miejscowa oparta na sieci energetycznej niskiego i średniego napięcia (11.04.1995) [1]

Przybyło, Jaromir (Oprogramowanie Naukowo-Techniczne): Modelowanie i analiza w środowisku MATLAB/Simulink (06.09.2007) [1]

Przybysz, S. (POLNET Tech. Int.): Bazy danych SQL, najważniejsze implementacje (08.06.1993) [1]

Pułaczewski, Jerzy (Politechnika Warszawska): Ujęcie lingwistyczne w projektowaniu układów regulacji (16.05.1995); Modele regułowe fuzzy logic (Takagi Sugeno) i ich zastosowanie w regulacji (16.12.1997); Algorytm regulacji typu SMC dla serwomechanizmu robota (06.11.2001); Zmodyfikowany algorytm regulacji o ruchu ślizgowym – SMC Sliding Mode Control (24.04.2007) [4]

Racz, Janusz (PAN): Modelowanie zachowań odruchowych w robotach mobilnych (21.11.1995) [1]

Ratajczyk, Eugeniusz (Politechnika Warszawska): Maszyny i roboty pomiary w kontroli jakości wyrobów i procesów produkcyjnych (19.11.1996) [1]

Ratajczyk, Marcin (VIGO System S.A.): Rozwój technologii podczerwieni – produkty firmy VIGO System S.A. (23.10.2012) [1]

Renard, Jean-Michel (DELMIA): Prezentacja oprogramowania DELMIA PLM (26.10.2007) [1]

Rogowski, Adam (Politechnika Warszawska): Sterowanie głosowe zrobotyzowanym stanowiskiem wytwórczym (18.01.2011) [1]

Rokosz, Tomasz (PIAP): TALOS – aspekty techniczne oraz koordynacja dużego badawczego projektu międzynarodowego (29.05.2012) [1]

Rostworowski, Łukasz (automatyka.pl Sp. z o.o.): Portal automatyka.pl i portale pokrewne (26.10.2004) [1]

Rożniatowski, Krzysztof (Politechnika Warszawska): Wybrane informacje o nowych materiałach i możliwościach ich praktycznego zastosowania (21.11.2006) [1]

Różycki, Łukasz (PIAP): Projektowanie mechatroniczne małogabarytowego robota mobilnego do rozpoznania wewnątrz budynku (27.01.2009) [1]

Ruda, A. (Politechnika Warszawska): Wykorzystanie regulatora fuzzy logic zintegrowanego ze sterownikiem PLC w układach napędowych (16.12.1997) [1]

Rudalski, Edward (ELTEST s.c.): Bezpieczeństwo użytkowania sprzętu informatyki w Polsce i Wspólnocie Europejskiej – przegląd wymagań i metod badawczych (03.12.1996) [1]

Rudnicki, Zbigniew (PIAP): Komputerowe wspomaganie projektowania montażowych procesów produkcyjnych – na podstawie doświadczeń z pobytu w Departamencie Systemów Produkcyjnych uniwersytetu ULB w Brukseli (18.01.1994) [1]

Ruszowski, Czesław (Production Solution Sp. z o.o.): SMT – Montaż Powierzchniowy, Produkcja Małoseryjna, Naprawy i Serwis (24.10.2000) [1]

Rybałtowski, Bogusław (PIAP): Stanowisko do regulacji mechanizmu migowego i resetu w presostatach (06.11.2007); Stanowisko do regulacji ciśnieniowej w presostatach (15.04.2008); Stanowisko do kontroli końcowej presostatów (15.04.2008); Zrobotyzowane stanowisko do transportu, pozycjonowania i pakowania listew do paletyzacji (27.04.2010); System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010); Stanowisko do regulacji ciśnieniowej LP w termostatach serii KPS (20.12.2011); Wykonanie stanowisk do testowania trwałości presostatów (20.12.2011); Zrobotyzowane stanowisko do zautomatyzowanego spawania pierścieni (29.05.2012); Zrobotyzowane gniazdo montażu tłumików do zaworów elektro-pneumatycznych (09.04.2013) [9]

Rymuza, Zygmunt (Politechnika Warszawska): Perspektywy rozwoju mikrotechniki w Polsce (09.03.2004) [1]

Ryzenko, Jakub (PIAP): Proteus – roboty w akacjach ratowniczych (17.11.2009) [1]

Rzeczkowski, Maciej (VIGO System S.A.): Rozwój technologii podczerwieni – produkty firmy VIGO System S.A. (23.10.2012) [1]

Safinowski, Marcin (PIAP): Zautomatyzowane stanowisko do badań odbiorczych kurków kulowych (06.11.2007) [1]

Sajkowski, Maciej (Politechnika Śląska w Gliwicach): Roboty mobilne w dydaktyce – przegląd wybranych rozwiązań (04.02.2003) [1]

Sałbut, Leszek (Politechnika Warszawska): Optyczne metody badań mikroelementów i mikrosystemów MEMS i MOEMS (11.01.2005) [1]

Saniuk, Sebastian (Uniwersytet Zielonogórski): Ekonomiczne aspekty wdrożeń systemów klasy ERP w MSP (22.11.2005) [1]

Sarnowski, Tadeusz (ZAP S.A.): Nowa konstrukcja robota przemysłowego podwieszonego do zastosowań w transporcie ciekłego szkła typu IRs-2 (20.05.1997); Zrobotyzowany system automatycznego sterowania i kontroli procesu regeneracji metodą napawania dla detali o zmiennych kształtach (20.05.1997) [2]

Sawicki, Andrzej (PIAP): Badania typu przyrządów pomiarowych w aspekcie prób środowiskowych (14.04.2000); Wykorzystanie statystycznej kontroli jakości do oceny procesu technologicznego produkowanego wyrobu (29.03.2001) [2]

Sawwa, Ryszard (PIAP): Zrobotyzowana linia pras średnich w FIAT-AUTO POLAND (FSM-2, Tychy) (25.03.1993); Rozwój robotyki przemysłowej w PIAP oraz udział w projektach robotowych EC IMPACT i INGRID (01.12.1994); Robotyzacja szansą i wyzwaniem dla polskiego przemysłu. Najnowsze aplikacje krajowe (08.03.1995); Tworzenie map otoczenia systemu zrobotyzowanego na podstawie informacji z czujnika laserowego (06.04.1995); Prace prowadzone przez PIAP w ramach Programu Teleman i Copernicus ’94 oraz realne możliwości udziału w programach badawczych Unii Europejskiej (23.05.1995); Tworzenie dwuwymiarowych map otoczenia na podstawie informacji z czujnika laserowego (21.11.1995) [6]

Serwach, Andrzej (PIAP): Międzynarodowe Targi Przemysłowe Hannover ’95 (16.05.1995) [1]

Seta, Zbigniew (Politechnika Radomska): Optymalizacja własności jezdnych platformy kołowej w otoczeniu niezdeterminowanym (02.06.2009) [1]

Sewern, Karol (Centrum Badań Kosmicznych PAN): Penetratory MUPS, CHOMIK i KRET – urządzenia przeznaczone do eksploracji powierzchni ciał Układu Słonecznego (04.06.2013) [1]

Siczek, Roman (PIAP): Technology Partnership Polska – partnerstwo techniczne umożliwiające szybki dostęp do wiedzy (14.03.2007); Różne aspekty aktywności Technology Partnership Polska (TPP) oraz korzyści dla PIAP (13.11.2007); Jak najszybciej znaleźć poszukiwaną technologię i ekspertów do rozwiązania Twoich problemów technicznych (02.04.2008); Transfer wiedzy i technologii – działalność Zespołu TECHNOLOGY PARTNERSHIP POLSKA (TPP) (02.04.2009) [4]

Siemiątkowska, Barbara (PAN, Politechnika Warszawska): Kierunkowa transformata Hougha i jej zastosowanie (21.05.2002); Wykorzystanie laserowego skanera i kamery dookólnej do budowy mapy hybrydowej 3D (22.01.2008); System nawigacji semantycznej robota mobilnego (08.06.2010); Zastosowanie modelu BIM w nawigacji robotów mobilnych (29.05.2012) [4]

Siwek, Krystyna (Information Processing Centre): Wykorzystanie możliwości współczesnych, ogólnodostępnych banków danych (06.01.1998) [1]

Skoczypiec, Sebastian (Politechnika Krakowska): Tendencje rozwojowe mikro i nanotechnologii wytwarzania (19.04.2011) [1]

Skomudek, Waldemar (Politechnika Opolska): Wpływ sieci inteligentnych na rozwój krajowego systemu elektro-energetycznego (06.11.2012) [1]

Skóra, Dariusz (LOGOTEC Engineering): Komputerowe wspomaganie projektowania w zakresie automatyki i elektrotechniki (03.01.1994) [1]

Skrzypczyński, Piotr (Politechnika Poznańska): Prace w obszarze automatyki i robotyki w Instytucie Automatyki i Inżynierii Informatycznej (18.11.2003); Zagadnienia percepcyjne autonomicznych robotów mobilnych (23.01.2007) [2]

Słania, J. (Instytut Spawalnictwa): Ocena właściwości spawalniczych źródeł energii zrobotyzowanego spawania elektrycznego przy wykorzystaniu mikroprocesorowego urządzenia pomiarowo-rejestrującego (26.04.1994) [1]

Słowikowski, Marcin (PIAP): Wykorzystanie eLearningu – nowoczesnej metody kształcenia i doskonalenia zawodowego w projektach międzynarodowych realizowanych przez PIAP (08.01.2008) [1]

Sobczak, Ryszard (PIAP): Wykrywanie i lokalizacja wycieków z rurociągów przesyłowych cieczy (01.12.1998); Wykrywanie i lokalizacja wycieków z rurociągów magistralnych (13.04.2000) [2]

Sołtyk, Tadeusz (PIAP): Błędy i doświadczenia procesu prototypowego na tle konstrukcji części mechanicznej robota przemysłowego o udźwigu 120 kg (09.02.1993); Wprowadzanie nowych wyrobów (15.03.1994) [2]

Sosnowski, Mariusz (Politechnika Szczecińska): Laboratorium badawcze robotyki i automatyzacji produkcji w Politechnice Szczecińskiej (07.06.2005) [1]

Sowa, Andrzej (Politechnika Białostocka): Kompleksowa ochrona przeciwprzepięciowa systemów elektronicznych pracujących w obiektach budowlanych (23.04.1996) [1]

Sprońska, Agnieszka (PIAP): TALOS – aspekty techniczne oraz koordynacja dużego badawczego projektu międzynarodowego (29.05.2012) [1]

Stanios, Hubert (RADWAG): Innowacyjne technologie jako podstawa sukcesu polskiej firmy produkcyjnej na przykładzie RADWAG Wagi Elektroniczne (23.04.2013) [1]

Stańczak, Wiesław (PIAP): Rezultaty projektu w obszarze sieci lokalnych – osiągnięcia PIAP i współwykonawców projektu (03.06.1997) [1]

Stańdo, Paweł (PIAP): System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A. (21.10.2008); Zrobotyzowane stanowisko do transportu, pozycjonowania i pakowania listew do paletyzacji (27.04.2010); System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010); Zrobotyzowane stanowisko do spawania chłodnicy powietrza typu MDB i MLB (09.04.2013) [4]

Stasiak, Fabian (APLIKOM 2001): Autodesk Mechanical Desktop – CAD-owski system do projektowania przestrzennego (20.10.1998) [1]

Staszulonek, Aleksander (Politechnika Śląska): Wielopoziomowy, wieloprocesorowy system sterowania inteligentnym robotem przemysłowym: architektura, wyniki badań, perspektywy rozwoju (10.05.1994) [1]

Stawiarski, Dariusz (PIAP): Zautomatyzowane urządzenia produkcyjne i kontrolne dla przemysłu maszynowego (01.12.1994); Recykling samochodów – stan obecny, problemy i perspektywy (06.12.1995); Miniaturowa obrabiarka współrzędnościowa oraz stoły współrzędnościowe produkcji PIAP (04.03.1997) [3]

Stefańczyk, Maciej (Politechnika Warszawska): Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout (03.11.2009) [1]

Stenzel, Tomasz (Politechnika Śląska w Gliwicach): Roboty mobilne w dydaktyce – przegląd wybranych rozwiązań (04.02.2003) [1]

Stępień, Ryszard (ITME): Obrazowody i światłowody (11.03.2008) [1]

Stokalski, Borys (InfoVide): Metody efektywnego tworzenia systemów informatycznych z użyciem nowoczesnych urządzeń (05.11.1996) [1]

Supel, Jerzy A. (PAN): Zyski i straty na drodze do Społeczeństwa Informacyjnego (26.10.1999) [1]

Syryczyński, Andrzej (PIAP): Warstwa sieciowa komputerowo zintegrowanego wytwarzania CIM: badania i opracowania własne (01.12.1994); Profibus – normalizacja, tendencje rozwojowe i kierunki zastosowań przemysłowych. (19.03.1996); Rezultaty projektu w obszarze sieci miejscowych i ich integracji z sieciami wyższych poziomów (03.06.1997); Projekt badawczy zamawiany PBZ-31-05 Sieciowe systemy komunikacyjne integrujące automatyzację wytwarzania (24.03.1998); Czujnik wizyjny SIMATIC VS 710 firmy Siemens – charakterystyka techniczna, profile zastosowań i oferta usług Instytutu (07.12.1999); Wizyjna kontrola jakości wytwarzania – usługi i produkty oferowane przez Instytut (13.04.2000); Wizyjna kontrola jakości wytwarzania – usługi i produkty oferowane przez Instytut (23.05.2000); Wizyjne systemy kontroli jakości – oferta PIAP (28.03.2001); Wizyjne stanowisko kontroli końcowej w zakładach Faurecia Fotele Samochodowe (08.01.2002); Kontrola produktów i procesów wytwarzania za pomocą technik wizyjnych (21.03.2002, Nowe zastosowania technik wizyjnych w przemyśle (03.04.2003); Pomiary wizyjne części po obróbce mechanicznej (04.01.2004); Systemy wizyjne w zastosowaniach do pomiarów części po obróbce mechanicznej (25.03.2004); Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony (10.01.2006); Ruchomy system kontroli wizyjnej detali karoseryjnych (22.03.2006); Zrobotyzowane stanowisko depaletyzacji i paletyzacji obsługujące kartoniarkę w browarze (22.03.2006); Opracowanie urządzenia do zdejmowania trajektorii ruchu narzędzi przy obsłudze manualnej (27.03.2007); Stanowisko do odczytu kodu z felg aluminiowych (06.11.2007) [18]

Szafarczyk, Maciej (Politechnika Warszawska): Monitorowanie i automatyczny nadzór w wytwarzaniu (06.06.1995) [1]

Szałatkiewicz, Jakub (PIAP): Stanowisko do wieloparametrycznych, równoległych badań parametrów pracy plazmotronów (22.11.2011); Projekt opracowania plazmowej technologii przetwarzania odpadów elektronicznych umożliwiającej odzysk metali, realizowany w PIAP (22.11.2011) [2]

Szawłowski, Andrzej (PIAP): Zautomatyzowane urządzenia produkcyjne i kontrolne dla przemysłu maszynowego (01.12.1994) [1]

Szczepkowski, Jan (OBRUSN): Tyrystorowe układy łagodnego rozruchu serii SOFTVAR (18.11.1997) [1]

Szewczyk, Roman (PIAP): Monitorowanie stanów awaryjnych urządzeń przy pomocy komunikatów przesyłanych na telefon komórkowy (28.03.2001); Nadzór urządzeń technologicznych za pomocą telefonu komórkowego – doświadczenia aplikacyjne (21.03.2002); Nowe możliwości wykorzystania sieci telefonii komórkowej (w tym GMS/GPRS) w monitoringu przemysłowym

(03.04.2003); Jak małe, prywatne przedsiębiorstwo może skorzystać z pieniędzy Unii Europejskiej (24.03.2004); Co nowego w 7. Programie Ramowym Unii Europejskiej (27.11.2007); Monitorowanie i prognozowanie (Foresight) priorytetowych, innowacyjnych technologii dla zrównoważonego rozwoju województwa mazowieckiego (27.11.2007); Foresight Mazovia – monitorowanie i prognozowanie priorytetowych technologii dla województwa mazowieckiego (02.04.2008); Prognozowanie rozwoju technologii w zakresie automatyki, robotyki i techniki pomiarowej – Projekt Foresight ARP (01.04.2009); Foresight priorytetowych, innowacyjnych technologii na rzecz automatyki, robotyki i techniki pomiarowej (24.03.2010) [9]

Szkaradek, Grzegorz (PIAP): Firma BOSCH – pełna automatyka przemysłowa od jednego dostawcy (05.03.1997); Stanowisko do zgrzewania blach przerywacza ciągu w piecach gazowych – zastosowanie robota przemysłowego IRB 6000 produkcji firmy ABB (02.12.1997) [2]

Szkodny, Tadeusz (Politechnika Śląska): Modelowanie i symulacja robota eksperymentalnego (27.05.2003) [1]

Szkudlarek, Kacper (Politechnika Warszawska): Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout (03.11.2009) [1]

Szymkat, Maciej (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza): Sieci neuronowe i ich zastosowanie (16.11.1993); Neural Network Toolbox – narzędzie analizy i syntezy sieci neuronowych (23.11.1993) [2]

Szynkarczyk, Piotr (PIAP): Nowoczesne techniki nawigacyjne robotów mobilnych na przykładzie robota NOMAD 200 (21.11.1995); Informacja o II konferencji IFAC Helsinki „Inteligentne pojazdy autonomiczne" 12–14 czerwiec 1995 (30.01.1996); Krótkie komunikaty z pobytu na Przemysłowych Targach Hanowerskich kwiecień '96 w zakresie wybranych zagadnień automatyki, robotyki i pomiarów (11.06.1996); Stan badań w dziedzinie inteligentnych sterowników robotów mobilnych (22.10.1996); Wybrane zagadnienia konstrukcji i sterowania mobilnych robotów inspekcyjno-interwencyjnych (19.05.1998); Problem wyboru akcji w rozproszonych sterownikach robotów mobilnych (20.06.2000); Problem wyboru akcji w rozproszonych sterownikach robotów mobilnych (23.01.2001); Małe i średnie roboty w zastosowaniach antyterrorystycznych – przegląd konstrukcji (04.02.2003); Wspomagająco-neutralizujący robot SMR-100 Expert – rozwój konstrukcji (20.01.2004); Stan rynku robotów mobilnych (25.01.2005); Inteligentny system mobilny wspomagający bezpieczeństwo środków transportu (07.06.2005); Mały robot wsparcia inspekcyjnego (24.01.2006); Prezentacja symulatora robota (23.01.2007); Systemy monitorowania i wspomagania bezpieczeństwa (08.01.2008); Targi MILIPOL – Paryż 2007. Przegląd eksponowanych nowości z zakresu sprzętu do zastosowań policyjnych i militarnych (15.01.2008); Szynkarczyk, Piotr (PIAP) Komunikat z konferencji Intelligent Robots and Systems – IROS 2009 St. Louis USA (08.06.2010) [16]

Szynkiewicz, Wojciech (Politechnika Warszawska): Współpraca robotów przy manipulowaniu wspólnym obiektem (19.05.1998) [1]

Świder, Zbigniew (Politechnika Rzeszowska): Demonstracja adaptacji regulatora PID RF-537 (13.04.1999); Sterowniki PSW i WWT z komunikacją CAN (11.01.2000) [2]

Tatjewski, Piotr (Politechnika Warszawska): Struktury i algorytmy optymalizacji bieżącej punktów pracy procesów technologicznych (25.02.1998); Tematyka badań Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechnika Warszawska, ze szczególnym uwzględnieniem robotyki i rozpoznawania wzorców (08.11.2005); Regulacja predykcyjna i optymalizacja punktu pracy w warstwowej strukturze sterowania procesem przemysłowym (03.03.2009) [3]

Tchoń, Krzysztof (Politechnika Wrocławska): Przegląd prac naukowo-badawczych prowadzonych w Zakładzie Podstaw Cybernetyki i Robotyki Instytutu Informatyki, Automatyki i Robotyki Politechniki Wrocławskiej (22.01.2008) [1]

Tomaszczyk, Grzegorz (BECKHOFF Automation Sp. z o.o.): Tendencje i kierunki rozwoju systemów automatyki – prezentacja oferty firmy BECKHOFF Automation (05.01.2010); EtherCAT – przyszłość w komunikacji przemysłowej (10.01.2012) [2]

Torbicz, Władysław (PAN): Problemy automatyki, robotyki i pomiarów w inżynierii biomedycznej (06.10.1998) [1]

Traczyk, Wiesław (Politechnika Warszawska): Inżynieria wiedzy – metody i możliwości (17.10.1995); Systemy eksperckie i ich zastosowania (07.10.1997) [2]

Trąmpczyński, Wiesław (PAN): Numeryczne sterowanie osprzętem maszyn budowlanych (20.02.1996) [1]

Trenczek, Stanisław (Instytut Technik Innowacyjnych EMAG): Wybrane prace Instytutu Technik Innowacyjnych EMAG (11.01.2011) [1]

Trojanek, Piotr (Politechnika Warszawska): Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout (03.11.2009) [1]

Trojnacki, Maciej (Politechnika Rzeszowska): Badania dotyczące mobilnych robotów kołowych i kroczących (21.01.2008); (PIAP) Modelowanie, symulacja i realizacja ruchu robotów mobilnych w trybie semiautonomii (18.01.2011); Projektowanie mechatroniczne małogabarytowego robota mobilnego do rozpoznania wewnątrz budynku (27.01.2009)

Trybus, Leszek (Politechnika Rzeszowska): Tendencje rozwojowe regulatorów mikroprocesorowych (22.11.1994); Demonstracja adaptacji regulatora PID RF-537 (13.04.1999); Sterowniki PSW i WWT z komunikacją CAN (11.01.2000) [3]

Trypolin, Wojciech (SCHUNK Intec Sp. z o.o.): Komponenty i wyposażenie robotów oraz zautomatyzowanych urządzeń firmy SCHUNK (07.11.2006) [1]

Trzcinka, Krzysztof (PIAP): Kompatybilność elektromagnetyczna – dlaczego warto zawracać sobie tym głowę (24.03.2010); Laboratorium badań urządzeń przemysłowych LBUP – badania od kompatybilności elektromagnetycznej po środowiskowe (06.04.2011); Badania środowiskowe, bezpieczeństwa i kompatybilności elektromagnetycznej w Laboratorium Badań Urządzeń Przemysłowych LBUP (22.03.2012); Nowe możliwości badań klimatycznych w Laboratorium Badań Urządzeń Przemysłowych w PIAP (21.03.2013) [4]

Tutaj, Rafał (Elmark): Przemysłowe i laboratoryjne systemy sterowania i zbierania danych (21.03.1995) [1]

Typiak, Andrzej (Wojskowa Akademia Techniczna): Dorobek Katedry Budowy Maszyn WAT w automatyzacji sprzętu inżynieryjnego (27.01.2009) [1]

Uhl, Tadeusz (AGH Akademia Górniczo-Hutnicza): Zasady ogólne projektowania mechatronicznego (07.01.1997); Badania w zakresie robotów prowadzone w Katedrze Robotyki i Mechatroniki AGH (05.03.2013) [2]

Ulatowski, Wojciech (Zakład Automatyki i Urządzeń Pomiarowych AREX Sp. z o.o.): Systemy sterowania i pomiarów z transmisją danych (04.04.2006); Systemy sterowania i pomiarów z transmisją danych (27.03.2007) [2]

Walęcki, Michał (Materials Engineers Group Sp. z o.o.): RoMegAT – Uniwersalna mobilna platforma terenowa (15.01.2013) [1]

Wawerek, Zbigniew (PIAP): Opracowanie urządzenia do zdejmowania trajektorii ruchu narzędzi przy obsłudze manualnej (27.03.2007); Układy wizyjne w zrobotyzowanych systemach wytwórczych (25.03.2010) [2]

Wawrzaszek, Roman (Centrum Badań Kosmicznych PAN): Penetratory MUPS, CHOMIK i KRET – urządzenia przeznaczone do eksploracji powierzchni ciał Układu Słonecznego (04.06.2013) [1]

Wąsowski, Wojciech (Bosch Rexroth Sp. z o.o.): Bosch Rexroth – przegląd wybranych produktów do zastosowań w automatyzacji (08.11.2011) [1]

Weremczuk, Jerzy (Politechnika Warszawska): Najnowsze tendencje rozwojowe w konstrukcjach czujników inteligentnych (17.01.1994) [1]

Wieczyński, Artur (PIAP): Pilotowe wprowadzenie do ratownictwa przemysłowego satelitarnej sieci zbierania danych, kontroli i zapobiegania katastrofom ekologicznym G E N I E (20.04.1993); Kierunki rozwoju systemów monitorowania produkcji i transportu materiałów niebezpiecznych z zastosowaniem komunikacji radiowej i satelitarnej (23.01.1995); Systemy mobilne zwiększające bezpieczeństwo publiczne (21.05.2002); Inteligentny system mobilny wspomagający bezpieczeństwo środków transportu (07.06.2005); Systemy monitorowania i wspomagania bezpieczeństwa (08.01.2008) [5]

Wierzbicki, Andrzej (Politechnika Warszawska): Wartość harmonii w japońskiej organizacji pracy i badań naukowych (09.03.1993); Teoria gier i jej zastosowania (26.10.1994) [2]

Więcko, Rafał (PIAP): Wybrane mikrokontrolery firmy MOTOROLA. Możliwości zastosowań w urządzeniach kontrolno-pomiarowych (06.04.1993); System nadzoru prób silnika odrzutowego (07.11.2000); Automatyzacja przemysłowych procesów naważania i dozowania surowców sypkich na przykładzie linii wagowej w Hucie Szkła w Jaśle (14.03.2007); Stanowisko do regulacji mechanizmu migowego i resetu w presostatach (06.11.2007); Stanowisko do regulacji ciśnieniowej w presostatach (15.04.2008); Stanowisko do kontroli końcowej presostatów (15.04.2008); Stanowisko do regulacji ciśnieniowej LP w termostatach serii KPS (20.12.2011); Wykonanie stanowisk do testowania trwałości presostatów (20.12.2011) [8]

Winiarski, Tomasz (Politechnika Warszawska): Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout (03.11.2009); Wieloagentowy system robotyczny wspierający obróbkę blach poszycia samolotu (03.04.2012) [2]

Winiarski, Wojciech (PIAP): Pomiar przepływu cieczy w przewodach ciśnieniowych i kanałach otwartych z zastosowaniem przepływomierzy produkowanych w PIAP (08.03.1995); Turbinowy licznik mleka w legalizowanych instalacjach pomiarowych autocystern (05.03.1997); Przepływomierz EDM – czyli jak prosto i tanio zrealizować pomiar przepływu cieczy przyrządem o wysokim poziomie technicznym (12.03.1998) [3]

Wiśniewski, Łukasz (Centrum Badań Kosmicznych PAN): Penetratory MUPS, CHOMIK i KRET – urządzenia przeznaczone do eksploracji powierzchni ciał Układu Słonecznego (04.06.2013) [1]

Wiśniowski, Mateusz (Materials Engineers Group Sp. z o.o.): RoMegAT – Uniwersalna mobilna platforma terenowa (15.01.2013) [1]

Wiśniowski, Witold (Instytut Lotnictwa, Warszawa): Program offsetowy wsparciem strategii międzynarodowej kooperacji Instytutu Lotnictwa (20.11.2007) [1]

Wlazło, Marek (PIAP): Robot wspomagający rehabilitację po udarach mózgu (27.03.2007) [1]

Wojtczak, Łukasz (PIAP): Zautomatyzowane i zrobotyzowane instalacje produkcyjne – wdrożenia PIAP (07.04.2011) [1]

Wojtkiewicz, Paweł (PIAP): Proteus – roboty w akacjach ratowniczych (17.11.2009) [1]

Wojtulewicz, Antoni (automatyka.pl Sp. z o.o.): Portal automatyka.pl i portale pokrewne (26.10.2004) [1]

Wojtyra, Marek (Politechnika Warszawska): Stanowisko do badania procesów obróbki mechanicznej z robotem RNT (23.01.2001) [1]

Wolański, Piotr (Polska Akademia Nauk, Politechnika Warszawska): Tendencje rozwojowe napędów lotniczych i kosmicznych (08.01.2013) [1]

Woliński, Wiesław (Politechnika Warszawska): Możliwości zastosowania laserów w metrologii (08.03.1994) [1]

Wolski, Leszek (Instytut Elektrotechniki Oddział Gdańsk): Sterowanie i monitoring obiektów za pośrednictwem sieci Internet (21.01.2003) [1]

Wolski, Cezary (PIAP): Nowe instalacje robotów KUKA Roboter GmbH w Polsce (06.04.2005) [1]

Wołczowski, Andrzej (Politechnika Wrocławska): Sterowanie ręczną bioprotezą dłoni przez rozpoznawanie intencji pacjenta na podstawie analizy sygnałów EMG (22.01.2008) [1]

Wołoszczuk, Adam (PIAP): Mały Robot Mobilny w systemie Proteus – demonstrator robota do rozpoznania w warunkach skażeń CBRN (17.01.2012) [1]

Wrzesień, Marian (PIAP): Modułowy sterownik przemysłowy bazujący na magistrali VME z zaimplementowanym systemem RTOS OS-9 – komputer PEP MC (25.05.1993); Model odniesienia dla zarządzania inwentarzem produkcyjnym – staż naukowo-badawczy w CRIF/WTCM (Centrum Naukowe Przemysłu Maszynowego) w Belgii (14.12.1993); Usługi sieci Internet na potrzeby przedsiębiorstwa – teraźniejszość i przyszłość (16.04.1996); Problem Roku 2000? (26.10.1999); Aktualny stan systemów zabezpieczeń sieci informatycznej w PIAP (30.10.2007) [5]

Zabielski, Marcin (PIAP): Ruchomy system kontroli wizyjnej detali karoseryjnych (22.03.2006); Ruchomy system kontroli wizyjnej detali karoseryjnych (09.01.2007);

Opracowanie urządzenia do zdejmowania trajektorii ruchu narzędzi przy obsłudze manualnej (27.03.2007); Stanowisko do odczytu kodu z felg aluminiowych (06.11.2007); Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego umieszczenia sprężyn w korpusie skrzyni biegów (01.12.2009); Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego złożenia zatrzasku skrzyni biegów (01.12.2009) [6]

Zabrodzki, Jan (Politechnika Warszawska): Współczesne zastosowania grafiki komputerowej (15.03.1995) [1]

Zadrożny, Roman (Politechnika Warszawska): Komputerowo wspomagane zapewnienie jakości – CAQ (19.03.1996) [1]

Zadykowicz, Grzegorz (MPL Technology Sp. z o.o.): Zastosowania robotów precyzyjnych MELFA produkcji Mitsubishi Electric (27.05.2003) [1]

Zając, Jerzy (Przemysłowy Instytut Elektroniki): Zastosowania metody rozproszonego widma sygnału do przesyłania informacji w sieciach energetycznych oraz w systemach radiokomunikacji lądowej i satelitarnej (23.01.1996) [1]

Zając, Jerzy (Politechnika Krakowska): Zarys działalności Instytutu Technologii Maszyn i Automatyzacji Produkcji Politechniki Krakowskiej (06.12.2011); Wieloagentowe sterowanie zrobotyzowanymi systemami wytwarzania (25.01.2005) [2]

Zajdel, J. (CompArt Ltd. Automation Division): Wykorzystanie standardu BITBUS w przemysłowych aplikacjach na przykładzie systemu InterBus-C firmy Phoenix Contact RFN (23.02.1993) [1]

Zakrzewski, Łukasz (PIAP): Roboty KUKA – idee, które działają (22.03.2006) [1]

Zarucki, Wiesław (PIAP): Partnerstwo technologiczne – pomoc w rozwiązywaniu problemów produkcyjnych (23.03.2006) [1]

Zbichorski, Przemysław (Komitet Badań Naukowych PAN): Nowe zasady przyznawania środków na projekty celowe i celowe zamawiane oraz wyjaśnienia dotyczące formułowania wniosków (21.10.1997); Nowe zasady finansowania przez KBN projektów celowych (23.04.2002); Współfinansowanie przedsięwzięć innowacyjnych w ramach projektów celowych Ministerstwa Nauki i Informatyzacji; ogólne zasady i przykłady realizacji (24.03.2004); Program Dofinansowania Projektów Celowych dla Małych i Średnich Przedsiębiorstw realizowany przez Federację Stowarzyszeń Naukowo Technicznych NOT (24.03.2004) [4]

Zdrojewski, Paweł (CAD po polsku): MegaCAD – sposób na wspomaganie projektowania (06.12.1994) [1]

Zemałko, Donat (Instytut Łączności): Kierunki rozwojowe metod badawczych kompatybilności elektromagnetycznej urządzeń w celu ich ochrony przed zakłóceniami przemysłowymi (23.04.1996) [1]

Zielińska, Teresa (Politechnika Warszawska): Maszyna czteronożna LAVA i maszyny sześcionożne GROVEN: rozważania na temat mechaniki i sterowania (21.05.2002)

Zieliński, Cezary (Politechnika Warszawska): Języki programowania robotów (31.01.1995); Laboratorium robotów i prace badawcze z robotyki w Instytucie Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechnika Warszawska (12.12.1995); Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout (03.11.2009); Quo vadis, robotyko? (13.04.2010); Sterownik manipulatora z chwytakiem wielopalczastym (17.01.2012);

Tematyka badań Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechnika Warszawska, ze szczególnym uwzględnieniem robotyki i rozpoznawania wzorców (08.11.2005); Roboty usługowe – wyniki badań prowadzonych w IAIS Politechnika Warszawska (03.06.2008) [7]

Zieliński, Jacek (PIAP): Jak wykorzystać światową sieć ekspertów Technology Partnership do rozwiązania problemów technicznych w Twojej firmie (06.04.2005); Wykorzystanie eLearningu – nowoczesnej metody kształcenia i doskonalenia zawodowego w projektach międzynarodowych realizowanych przez PIAP (08.01.2008) [2]

Znojek, Wojciech (SABUR Sp. z o.o.): Terminale operatorskie ESA – terminale na miarę oczekiwań (23.11.2004); Zychowicz, Michał (PIAP) System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi (26.10.2010) [2]

Żmijewski, Krzysztof (Krajowa Agencja Poszanowania Energii S.A.): Przegląd wybranych przedsięwzięć organizacyjnych i ekonomicznych krajowych oraz zagranicznych (21.01.1997); Energetyka prosumencka szansą na domknięcie bilansu energetycznego w 2016 roku (10.05.2012) [2]

Żmuda, Z. (Politechnika Śląska): Wielopoziomowy, wieloprocesorowy system sterowania inteligentnym robotem przemysłowym: architektura, wyniki badań, perspektywy rozwoju (10.05.1994) [1]

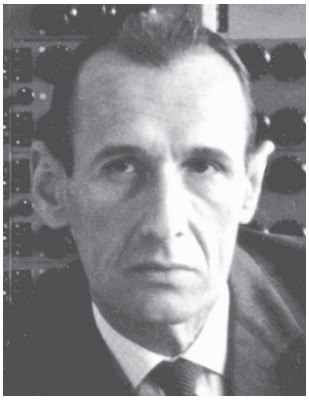
Żurawski, Adam (APLISENS S.A.): APLISENS S.A. – historia, geneza obecnej pozycji, oferta produktowa (16.12.2008) [1]

Sylwetki wybranych prelegentów

1. Anatol **Gosiewski** 102
2. Janusz **Kacprzyk** 104
3. Tadeusz **Kaczorek** 106
4. Krzysztof **Malinowski** 108
5. Tadeusz **Missala** 110
6. Adam **Morecki** 112
7. Jerzy **Podracki** 114
8. Tadeusz **Sołtyk** 116
9. Piotr **Tatjewski** 118
10. Tadeusz **Uhl** 121
11. Andrzej **Wierzbicki** 122
12. Wiesław **Woliński** 125
13. Cezary **Zieliński** 128

Anatol Juliusz Gosiewski

(27.02.1928, Warszawa – 7.05.2005, Warszawa)



Prof. dr hab. inż. Anatol Gosiewski po ukończeniu Gimnazjum i Liceum w Milanówku (1946), rozpoczął studia na Wydziale Elektrycznym Politechniki Warszawskiej (PW). W 1952 r. otrzymał dyplom magistra inżyniera elektryka. Studia aspiranckie odbywał w Katedrze Miernictwa Elektrycznego pod kierownictwem prof. P.J. Nowackiego (1953–55). Od 1956 r. był pracownikiem obecnego Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej Wydziału Elektroniki i Technik Informacyjnych Politechniki Warszawskiej (dawnej Katedry Automatyki i Telemechaniki PW). Stopień doktora nauk technicznych uzyskał w 1959 r. (na podstawie pierwszej w Polsce dysertacji dotyczącej sterowania optymalnego, promotorem był prof. P.J. Nowacki). Jeszcze podczas studiów rozpoczął pracę w Instytucie Elektrotechniki (1951) jako asystent w Zakładzie Wysokich Napięć, gdzie pracował do uzyskania dyplomu. Równolegle, również w 1951 r. został zatrudniony jako młodszy asystent, a po otrzymaniu dyplomu jako starszy asystent w Katedrze Elektrotechniki, a następnie w Katedrze Miernictwa Elektrycznego na Wydziale Elektrycznym PW. Początkowo specjalizował się w miernictwie elektrycznym, stopniowo jego zainteresowania zaczęły się jednak przechylać ku problemom teorii sterowania i w 1956 r. przeszedł jako adiunkt na Wydział Elektroniki PW do nowopowstałej Katedry Automatyki i Telemechaniki, przemianowanej później na IAiIS (Instytut Automatyki i Informatyki Stosowanej), gdzie pracował do emerytury.

Przez połowę roku 1957 przebywał na stażu naukowym w ośrodkach automatyki w Moskwie i Leningradzie. W 1961 r. został zaproszony do Case Institute of Technology w Cleveland, Ohio, USA. Jako *post-doctoral fellow* przebywał tam ponad rok w Systems Research Center i prowadził prace badawcze w zakresie sterowania optymalnego, koncepcji modelowania matematycznego, układów wielowymiarowych i układów adaptacyjnych. Po powrocie z USA kontynuował badania tam rozpoczęte i ukończył rozprawę habilitacyjną pt. *Koncepcja modelu procesu w układach sterowania*. Na jej podstawie, w 1964 r. Rada Wydziału Elektroniki PW nadała mu stopień doktora habilitowanego. W 1972 r. mianowany profesorem nadzwyczajnym, w 1992 r. – zwyczajnym. Mimo oficjalnego przejścia na emeryturę w 2001 r., nie zakończył działalności naukowej i kontaktów z uczelnią.

W PW pełnił następujące funkcje: przewodniczącego Komisji Rektorskiej ds. Kontaktów Zagranicznych (1983), z której musiał zrezygnować na żądanie ówczesnego Komitetu Zakładowego PZPR, delegata Rady Wydziału Elektroniki do Senatu PW (1984–86), prodziekana Wydziału Elektroniki (1969–71), kierownikiem Studium Podyplomowego Automatyki na Wydziale Elektroniki (1971–81), kierownika Studiów Doktoranckich Automatyki i Informatyki na Wydziale Elektroniki i Technik Informacyjnych (od 1971), kierownika Zakładu Teorii Sterowania w Katedrze Automatyki i Telemechaniki

(1966–70), kierownikiem Zakładu Sterowania Robotów i Badań Operacyjnych w Instytucie Automatyki i Informatyki Stosowanej PW (1993–98).

Był członkiem: Centralnej Komisji ds. Tytułu Naukowego i Stopni Naukowych (1994–97), Prezydium Rady Naukowej PIAP (od 1987), Rady Naukowej Instytutu Badań Systemowych Polskiej Akademii Nauk (1981–84 i od 1990). Był także przewodniczącym: Sekcji Automatyki i Robotyki w Komitecie Badań Naukowych (1991–97), Sekcji Robotyki w Komitecie Naukowym Automatyki i Robotyki PAN, Sekcji Robotyki w Radzie Naukowej PIAP oraz sekretarzem (1984–87) i przewodniczącym (1988–91) Wydziału VI Nauk Technicznych Towarzystwa Naukowego Warszawskiego. Był również członkiem Amerykańskiego Towarzystwa Popierania Badań Naukowych Sigma Xi (Sigma Xi: The Research Society) (1961) oraz IFAC/ EDCOM Working Group on *Education in Robotics and Manufacturing Automation* (1987).

Jego praca naukowa i działalność dydaktyczna skupiała się wokół problemów ogólnej teorii sterowania, teorii i zastosowań sterowania optymalnego, wielowymiarowych układów liniowych, wybranych działów matematyki (problemy ekstremalne), a w ostatnim okresie — problemów teorii sterowania robotów przemysłowych. Do Jego ważniejszych osiągnięć badawczych można zaliczyć: pierwsze w kraju rozpatrzenie problemów globalnej wrażliwości układów sterowania optymalnego, analizę jakości sterowań czaso-suboptymalnych, opracowanie dyskretnego obserwatora układów liniowych ciągłych, opracowanie nowej metody syntezy częstotliwościowej wielowymiarowych układów regulacji, analizę szkodliwego wpływu opóźnień transportowych na działanie wielowymiarowych układów sterowania i syntezę kompensatora częściowo redukującego ten wpływ; wprowadzenie nowych ilościowych miar sterowalności, obserwowalności i nieredukowalności stacjonarnych układów liniowych oraz, w ostatnim okresie, analizę interakcji dynamicznych występujących w manipulatorach robotów i syntezę nowego algorytmu sterowania robota.

Wielokrotnie zapraszano go za granicę. Był v*isiting professor* na University of Minnesota w Minneapolis (1975), University of Delaware (1979), Technical University of Delft i Technical University of Eindhoven (1974), Centre de Recherches Mathematiques de Universite de Montreal (1975 i 1979), Case Western University of Cleveland (1975), McGill University of Montreal (1979), Universita di Roma (1983), City University of London (1985), Ritsumeikan University of Kyoto i Tokyo Institute of Technology (1988).

Za osiągnięcia badawcze odznaczony Krzyżem Kawalerskim Orderu Odrodzenia Polski. Otrzymał 5 nagród Ministra Szkolnictwa Wyższego (w tym dwie I stopnia). Wielokrotnie otrzymywał nagrody rektora PW. Nigdy nie należał do żadnej organizacji politycznej. W 1980 r. wstąpił do NSZZ „Solidarność".

Był autorem i współautorem 55 artykułów naukowych, 34 ekspertyz na potrzeby przemysłu, 1 redakcji naukowej książki, 3 skryptów oraz 4 przekładów książek naukowych.

Przewodniczył Radzie Programowej miesięcznika PAR („Pomiary Automatyka Robotyka"), który do dziś jest wydawany przez PIAP.

103

Janusz Kacprzyk

(12.07.1947 r., Warszawa)



W 1970 r. Janusz Kacprzyk ukończył studia na ówczesnym Wydziale Elektroniki Politechniki Warszawskiej, uzyskując stopień mgr. inż. elektronika ze specjalnością automatyka. Jego praca magisterska poświęcona była tzw. bezpośredniemu sterowaniu cyfrowemu (DDC – and. *direct digital control*) procesem produkcji włókien poliestrowych.

Zaraz po studiach rozpoczął pracę w ówczesnym Instytucie Automatyki Polskiej Akademii Nauk, w którym pracuje do dziś, obecnie w Instytucie Badań Systemowych Polskiej Akademii Nauk, po kilku zmianach nazw Instytutu. Doktorat z analizy systemowej obronił z wyróżnieniem w 1977 r. w Instytucie Badań Systemowych PAN, a promotorem był prof. Kazimierz Mańczak. Stopień dr. hab. z informatyki uzyskał w 1990 r. w Instytucie Badań Systemowych PAN. Tytuł naukowy profesora nauk technicznych otrzymał w 1997 r. z rąk Prezydenta RP. W 2005 r. W 2002 r. został wybrany członkiem korespondentem Polskiej Akademii Nauk, a w 2010 r. członkiem rzeczywistym PAN. W 2007 r. Hiszpańska Królewska Akademia Nauk Ekonomicznych i Finansowych (RACEF) wybrała go na członka zagranicznego. W 2006 roku uzyskał prestiżowy tytuł *Fellow* IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers), największej organizacji inżynierskiej na świecie, a w 1997 r. otrzymał jako jeden z pierwszych tytuł *Fellow* IFSA (International Fuzzy Systems Association).

Profesor Kacprzyk jest zatrudniony na stanowisku profesora zwyczajnego w Instytucie Badań Systemowych PAN, Przemysłowym Instytucie Automatyki i Pomiarów, Wyższej Szkole Informatyki i Zarządzania oraz w Wydziale Inżynierii Elektrycznej i Komputerowej Politechniki Krakowskiej. Jest także Honorowym Profesorem na Wydziale Matematyki Yli Normal University w Xinjiang w Chinach, profesorem wizytującym w Tijuana Institute of Technology w Meksyku oraz naukowcem wizytującym w RIKEN Brain Reserach Institute w Tokio w Japonii. Przebywał wielokrotnie jako profesor wizytujący za granicą, przede wszystkim w latach 1981–1983, 1986 i 1988 w USA, 1994 we Włoszech, 2003–2006 w Wielkiej Brytanii itp.

W Polskiej Akademii Nauk prof. Kacprzyk jest Przewodniczącym Rady Kuratorów Wydziału IV Nauk Technicznych i jest członkiem Prezydium PAN. W latach 2010–2012 był członkiem Rady Głównej Szkolnictwa Wyższego i Nauki, a od 2013 r. jest członkiem Centralnej Komisji ds. Tytułu i Stopni Naukowych.

Profesor Kacprzyk pełnił i pełni także wiele funkcji w stowarzyszeniach i federacjach międzynarodowych, a m.in. w latach 1997–2007 był członkiem Rady, skarbnikiem i wiceprezydentem IFSA (International Fuzzy Systems Association), a w latach 2007–2009 Prezydentem IFSA; pełnił wiele funkcji w IEEE, m.in. był członkiem komisji ds. tytułu *Fellow*, komisji nagród, a od 2010 r. jest członkiem Adcom (Administrative Committee) IEEE CIS (Computational Intelligence Society). Jest też przedstawicielem

Polski w kilku komitetach problemowych IFIP (International Federation of Information Processing) i IFAC (International Federation of Automatic Control). Od 2007 r. jest Prezesem Polskiego Towarzystwa Badań Operacyjnych i Systemowych.

Za zasługi naukowe i organizacyjne prof. Kacprzyk został wyróżniony wieloma nagrodami krajowymi i zagranicznymi, a przede wszystkim, jeżeli chodzi o nagrody o zasięgu światowym, jako jedyny przedstawiciel krajów Europy Centralnej i Wschodniej: IFSA 2013 Award za wybitne osiągnięcia naukowe w dziedzinie systemów rozmytych i zasługi dla IFSA, Nagroda Pionierów Sekcji IEEE CIS w Dolinie Krzemowej za wybitne osiągnięcia w dziedzinie obliczeń granularnych i na słowach w 2007 r., Nagroda Pionierów IEEE CIS za pionierskie prace w dziedzinie rozmytego sterowania optymalnego i programowania dynamicznego w 2006 r.

6-ta Nagroda Kaufmanna i Złoty Medal za pionierskie prace nt. *Zastosowania logiki rozmytej w zarządzaniu i ekonomii* w 2006 r. i AutoSoft Lifetime Achievement Award za pionierskie prace w dziedzinie miękkich obliczeń w 2000 r. Ponadto otrzymał dyplom honorowy Bułgarskiego Związku Uczonych.

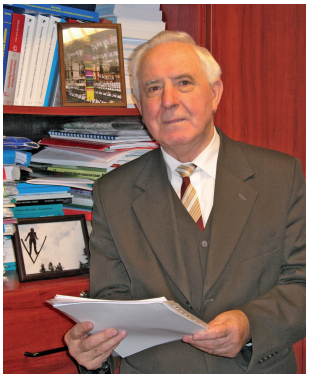
W kraju prof. Kacprzyk otrzymał też wiele prestiżowych nagród i medali, a przede wszystkim: Nagrodę Polskiego Towarzystwa Sieci Neuronowych za zasługi dla polskiego środowiska inteligencji obliczeniowej w 2010 r., liczne nagrody Polskiej Akademii Nauk, przede wszystkim Nagrodę Sekretarza Naukowego i Nagrodę Wydziału IV Nauk Technicznych PAN za książki. Profesor Kacprzyk został też udekorowany licznymi medalami, m.in. Medalem Uniwersytetu w Liege w Belgii, Srebrnym Krzyżem Zasługi i Medalem Komisji Edukacji Naukowej.

Zainteresowania naukowe prof. Kacprzyka koncentrują się na zagadnieniach reprezentacji i przetwarzania informacji niepewnej i nieprecyzyjnej, głownie rozmytej, podejmowaniu decyzji i komputerowych systemach wspomagania decyzji, wieloetapowym sterowaniu optymalnym w warunkach rozmytości, zastosowaniu nowoczesnych narzędzi inteligencji obliczeniowej w automatyce i robotyce mobilnej, wyszukiwaniu informacji z baz danych itp. Jest autorem 5 książek, współedytorem ponad 100 prac zbiorowych pod redakcją, ponad 500 artykułów w czasopismach naukowych (ponad 70 w czasopismach z tzw. listy filadelfijskiej), pracach zbiorowych oraz materiałach konferencyjnych. Jego wskaźniki bibliograficzne są następujące: według systemu Google Scholar: liczba cytowań ok. 13500, a indeks Hirscha 53, natomiast według systemu ISI Web of Science: liczba cytowań ok. 2400, a indeks Hirscha 23. Profesor Kacprzyk wypromował 7 doktorów, w tym dwu zagranicznych z Chin i USA.

Profesor Kacprzyk jest członkiem 6 rad naukowych i rad wydziału w instytutach PAN i badawczych oraz wydziałach szkół wyższych. Jest członkiem rad doradczych i naukowych wielu instytutów naukowych zagranicą, m.in. w Hiszpanii i Nowej Zelandii. Ponadto, jest członkiem Komitetu Automatyki i Robotyki PAN oraz Komitetu Informatyki PAN. Jest też członkiem komisji akredytacyjnej wydziałów informatyki w Austrii, Francji i Portugalii.

Tadeusz Kaczorek

(27.04.1932, Elżbiecin)



Prof. dr hab. inż. Tadeusz Kaczorek przez większą część kariery naukowej związany był z Wydziałem Elektrycznym Politechniki Warszawskiej. Tu w 1956 r. uzyskał tytuł magistra, w 1962 r. – doktora nauk technicznych, habilitował się zaś w 1964 r. W latach 1965–1970 był kierownikiem Katedry Podstaw Elektroniki i Automatyki WEPW. W latach 1969–70 był dziekanem tegoż Wydziału. Od 1970 do 1973 pełnił funkcję prorektora Politechniki Warszawskiej. W latach 1970–1981 dyrektor Instytutu Sterowania i Elektroniki Przemysłowej PW. Był również kierownikiem Zakładu Sterowania powyższego Instytutu.

W 1971 roku otrzymał tytuł profesora nauk technicznych oraz profesora nadzwyczajnego Politechniki Warszawskiej. W 1974 roku uzyskał tytuł profesora zwyczajnego. Od 1986 roku członek korespondent, a od 1998 roku członek rzeczywisty Polskiej Akademii Nauk.

W latach 1987–1988 był przewodniczącym Komitetu Automatyki i Robotyki PAN. W latach 1988–1991 był kierownikiem Stacji Naukowej PAN w Rzymie. Od wielu lat jest członkiem Fundacji Nauki Polskiej. Od 1991 roku jest członkiem, a obecnie przewodniczącym Centralnej Komisji ds. Stopni i Tytułów (wiceprzewodniczący w latach 2003–2006). Od czerwca 1999 roku członek zwyczajny Akademii Inżynierskiej.

Obecnie zajmuje stanowisko profesora zwyczajnego na Wydziale Elektrycznym Politechniki Białostockiej.

Jest członkiem komitetów redakcyjnych kilkunastu czasopism, np. *Journal of Automation, Mobile Robotics and Intelligent Systems* (JAMRIS), International Journal of Multidimensional Systems and Signal Processing, Foundations of Computing and Decision Sciences, Archives of Control Sciences. Od 1 kwietnia 1997 roku jest redaktorem serii Nauk Technicznych Biuletynu PAN.

Jego zainteresowania naukowe dotyczą automatyki, teorii sterowania i elektrotechniki, w tym analizy i syntezy obwodów i układów o parametrach zdeterminowanych i losowych, wielomianowych metod syntezy układów sterowania oraz singularnych układów dwu- i wielowymiarowych liniowych i bilingowych (jest pionierem w tej dziedzinie). Autor 25 książek (w tym 7 w język angielskim) oraz monografii, a także ponad 1050 artykułów i rozpraw naukowych w najważniejszych czasopismach technicznych o zasięgu międzynarodowym. Organizował i przewodniczył ponad 80 sesjom naukowym na konferencjach międzynarodowych oraz był członkiem około 30 komitetów naukowych. Prowadził wykłady na ponad 50 uniwersytetach w Stanach Zjednoczonych, Japonii, Kanadzie oraz Europie jako *visiting professor*. Był promotorem ponad 69 zakończonych przewodów doktorskich oraz recenzentem wielu prac doktorskich i habilitacyjnych. Jego kilkudziesięciu wychowanków otrzymało tytuł naukowy profesora w Polsce lub za granicą.

Tadeusz Kaczorek Otrzymał doktoraty *honoris causa* następujących uczelni:

- Uniwersytetu Zielonogórskiego (27 listopada 2002)
- Politechniki Lubelskiej (13 maja 2004)
- Politechniki Szczecińskiej (8 listopada 2004)
- Politechniki Białostockiej (20 sierpnia 2008)
- Politechniki Warszawskiej (22 grudnia 2004
- Politechniki Łódzkiej (3 grudnia 2008)
- Politechniki Opolskiej (2009)
- Politechniki Poznańskiej (2011)
- Politechniki Rzeszowskiej (2012)
- Politechniki Śląskiej (2013).

Za osiągnięcia naukowe został odznaczony Krzyżem Oficerski Orderu Odrodzenia Polski, Krzyżem Kawalerskim Orderu Odrodzenia Polski oraz Medal Komisji Edukacji Narodowej.

Członek honorowy Polskiego Towarzystwa Elektrotechniki Teoretycznej i Stosowanej (od 1999) i Węgierskiej Akademii Nauk (od 2004).

Otrzymał 12 nagród Ministra Edukacji Narodowej wszystkich stopni (w tym 2 zespołowe).

Krzysztof Malinowski

(13.12.1948, Płock)



Krzysztof Malinowski w 1966 r. podjął studia na Wydziale Elektroniki Politechniki Warszawskiej. Ukończył je z wyróżnieniem w 1971 roku, uzyskując tytuł magistra inżyniera elektronika o specjalności automatyka. Po trzyletnich studiach doktoranckich w Instytucie Automatyki PW obronił we wrześniu 1974 roku rozprawę doktorską; Rada Wydziału Elektroniki PW nadała mu stopień doktora nauk technicznych, uznając jednocześnie rozprawę doktorską za wyróżniającą się. We wrześniu 1978 r. ta sama Rada nadała mu stopień doktora habilitowanego nauk technicznych w zakresie automatyki. W marcu 1989 r. otrzymał tytuł naukowy profesora nadzwyczajnego nauk technicznych.

Począwszy od 1 października 1974 r. do chwili obecnej pracuje w Politechnice Warszawskiej, w Instytucie Automatyki i Informatyki Stosowanej (dawniej Instytut Automatyki) na Wydziale Elektroniki i Technik Informacyjnych, od 1 grudnia 1994 r. na stanowisku profesora zwyczajnego. Od stycznia 2001 r. pracuje także na stanowisku profesora w instytucie badawczym Naukowa i Akademicka Sieć Komputerowa (NASK).

Jego zainteresowania zawodowe dotyczą zagadnień sterowania i podejmowania decyzji operacyjnych w warunkach niepewności, metod optymalizacji, w szczególności metod hierarchicznych, oraz zastosowań optymalizacji, dekompozycji i koordynacji w sterowaniu i podejmowaniu decyzji operacyjnych w zarządzaniu złożonymi systemami.

Do najważniejszych osiągnięć własnych oraz kierowanych przez niego zespołów należą: 1) Wyniki badań nad własnościami mechanizmów dualnych (cenowych) w zastosowaniu do optymalizacji w układach hierarchicznych oraz do budowy struktur sterowania złożonymi systemami statycznymi i dynamicznymi. Wyniki te zostały opublikowane w monografii *Control and Coordination in Hierarchical Systems* (J. Wiley 1980), w licznych artykułach i w rozdziale *Systems and Control Encyclopaedia*, Pergamon Press 1987, 2) Projekty struktur i mechanizmów decyzyjnych oraz oprogramowanie do pracy w czasie rzeczywistym i badań symulacyjnych systemów sterowania zbiornikami retencyjnymi, w szczególności w warunkach powodziowych. Badania symulacyjne potwierdziły celowość stosowania opracowanych mechanizmów (np. artykuł *Predictive methods for real-time control of flood operation in a multireservoir system: Methodology and comparative study*, „Water Resources Research", 1996), 3) Algorytmy do wspomagania podejmowania decyzji dotyczących wartości bieżących cen w zarządzaniu systemami dystrybucji i sprzedaży paliw (prace prowadzone w latach 1981–2002 we współpracy z University of Manchester Institute of Science and Technology oraz dla dla firmy Knowledge Support Systems w Wielkiej Brytanii), 4) Algorytmy do optymalizacji działania dużego systemu wodociągów pod kątem minimalizacji kosztów pompowania wody z zastosowaniem do sieci zaopatrzenia w wodę Toronto i obszaru Południowego Yorku (we współpracy z firmą IBI-MAAK).

Ważne miejsce w aktualnie prowadzonych pracach badawczych zajmują zagadnienia dotyczące m.in. sterowania ruchem oraz zapewniania jakości i wyceny usług w sieciach komputerowych, a także zagadnienia związane z rozwojem mechanizmów teorii gier i ich zastosowaniami w systemach informacyjnych.

Jest autorem lub współautorem trzech monografii, w tym wspomnianej monografii „Control and Coordination in Hierarchical Systems", oraz ponad stu osiemdziesięciu artykułów i opublikowanych referatów na konferencje. Jest także autorem licznych opracowań badawczych. Za prace badawcze otrzymał szereg nagród, w tym jedną indywidualną i cztery zespołowe nagrody Ministra oraz nagrodę brytyjskiego IEE im. F.C. Williamsa.

Był promotorem w dwudziestu jeden zakończonych przewodach doktorskich; z grona promowanych doktorów pięć osób uzyskało następnie stopień doktora habilitowanego, dwie tytuł naukowy.

Przez wiele lat prowadził wykłady z Podstaw Automatyki, Techniki Systemów Automatyzacji, Sterowania i Symulacji Systemów oraz Syntezy Reguł Decyzyjnych.

Od września 1984 r. do sierpnia 1996 r. był dyrektorem Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej (IAiIS) PW. Od utworzenia Zakładu Sterowania Systemów IAiIS w 1996 r. jest kierownikiem tego Zakładu. W kadencji 1996–99 był Dziekanem Wydziału Elektroniki i Technik Informacyjnych PW.

Od 1998 r. jest członkiem korespondentem Polskiej Akademii Nauk. Od 2007 roku jest przewodniczącym Komitetu Automatyki i Robotyki PAN. Jest członkiem zwyczajnym Towarzystwa Naukowego Warszawskiego. Od 2005 r. jest przewodniczącym Rady Naukowej Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów (PIAP). Jest także członkiem European Control Association (EUCA) i członkiem dwóch komitetów IFAC.

Odznaczony Złotym Krzyżem Zasługi RP i Krzyżem Kawalerskim Orderu Odrodzenia Polski.

Tadeusz Edward Missala

(07.08.1926 r., Łódź)



Studia magisterskie w zakresie maszyn elektrycznych ukończył w 1949 r. na Wydziale Elektrycznym Politechniki Łódzkiej. W latach 1948–1950 był asystentem W Katedrze Matematyki PŁ. Stopień doktora uzyskał w 1963 r. na Wydziale Elektrycznym Politechniki Warszawskiej. 10 lat później został docentem, a w 1978 r. profesorem. Na Politechnice Warszawskiej wykładał do 1996 r.

Staże i praktyki zagraniczne odbywał m.in. w ZSRR i Szwecji.

Pracował na stanowisku Kierownika Wydziału Montażu samolotów oraz Zastępcy Szefa Produkcji PZL (d. WSK) Mielec (1950–1953), montował m.in. prototypy i pierwsze serie samolotu Lim-3 (MIG-15). Od 1953 do 1960 był głównym konstruktorem w WSK Grochów. Jednocześnie był kierownikiem Pracowni automatyki w Instytucie Przemysłu Organicznego (1960–1964) oraz wykładowcą i kierownikiem Zakładu Elementów Automatyki Wojskowej Akademii Technicznej (1960–1967). Tylko w latach 1954–60 opracował i wdrożył do produkcji przemysłowej ok. 50 wyrobów osprzętu lotniczego. W późniejszych latach jego zainteresowania badawcze rozszerzyły się m.in. o robotykę.

W PIAP pracuje od 1967 roku do chwili obecnej (od 1969 r. nieprzerwanie zasiada w Radzie Naukowej PIAP); początkowo jako Kierownik Ośrodka Automatyki Elektrycznej, potem Pełnomocnik Dyrektora ds. Jakości, aktualnie jako Pełnomocnik Dyrektora ds. Certyfikacji.

W swej długoletniej karierze uczestniczył kierował wieloma projektami badawczymi, realizowanymi w PW, w PIAP, czy w innych instytutach badawczych. Był specjalistą wiodącym w obszarze Energii w projekcie Foresight Mazovia (2006–7). Aktualnie kieruje projektem „Graphene-based coatings of special gar-wheels and bearings" GRAPHTRIB („Grafenowe pokrycia specjalnych kół zębatych i łożysk ślizgowych" GRAPHTRIB), realizowanym od 1.12.2012 do 30.11.2015.

W latach 1996–7 zasiadał w Komisji Ministerstwa Edukacji ds. opracowania założeń programowych kierunku studiów Automatyka i Robotyka. W wyniku jej pracy został powołany kierunek studiów na wszystkich ważniejszych uczelniach technicznych, a w 2008 r. (na 10-lecie) była temu poświęcona sesja na Krajowej Konferencji Robotyki.

Uczestniczył w radach naukowych: OBR LUMEL w Zielonej Górze (1973–1991), Instytutu Komputerowych systemów automatyki i Pomiarów we Wrocławiu (1981–1991), Centralnego Instytutu Ochrony Pracy – Państwowego Instytutu Badawczego (przez 4 kadencje do chwili obecnej).

Przewodniczył: Komitetowi Elementów Polskiego Komitetu Pomiarów i Automatyki (PKPA) NOT (1964–1983), Podkomitetowi Automatyki PKPA (1983–1992), Komisji Rewizyjnej Stowarzyszenia POLSPAR (od 1992 do dnia dzisiejszego).

Autor 2 patentów oraz blisko 170 publikacji: 4 książek, 3 monografii, szeregu rozdziałów monografii i artykułów w recenzowanych czasopismach. Opracował 20 norm, 1300 recenzji różnych, 19 recenzji prac doktorskich, 8 recenzji prac habilitacyjnych i 20 recenzji dorobku naukowego.

Udziela się również na niwie wydawniczej. Był redaktorem „Przeglądu Dokumentacyjnego Automatyki i Pomiarów", wydawanego przez PIAP oraz Biuletynu PIAP (1991–2).

Jest członkiem rad naukowych następujących czasopism: *Journal of Automation, Mobile Robotics and Intelligent Systems* (JAMRIS), *Pomiary Automatyka Robotyka* (PAR), *International Journal of Occupational Safety and Ergonomics* (JOSE). Wcześniej także: *Przegląd Elektrotechniczny*, *Pomiary Automatyka Kontrola* (PAK), jak również komitetów programowych licznych konferencji naukowych.

Harcmistrz Związku Harcerstwa Polskiego, w służbie 1945–1963.

Laureat wielu polskich i międzynarodowych odznaczeń, m.in. Srebrnego i dwóch Złotych Krzyży Zasługi, Nagrody Państwowej II stopnia, Medalu 30-lecia NOT, Indywidualny Dyplom Uznania nadany przez Ministra Przemysłu Maszynowego z okazji Roku Nauki Polskiej 1973.

Adam Morecki

(5.09.1929, Kraków – 20.05.2001, Warszawa)



Urodzony w 1929 r. w Krakowie, w 1951 r. uzyskał tytuł magistra na Wydziale Elektromechanicznym Akademii Górniczo-Hutniczej (warto dodać, że już od 1949 r. był asystentem wolontariuszem w Katedrze Mechaniki i Wytrzymałości AGH). Jego rocznik był ostatnim studiującym wg programu przedwojennego. W 1952 r. został oddelegowany na studia do Instytutu Górnictwa w Moskwie, co było wówczas wielkim wyróżnieniem. Obronił tam pracę doktorską w 1955 r. na podstawie rozprawy *Wpływ narastania momentu hamującego na obciążenie dynamiczne w linach elektrycznych wyciągów pionowych*. Jej wyniki, a zwłaszcza metoda badań weszła na stałe do światowej literatury naukowej, można ją znaleźć do dziś w aktualnych pracach naukowo-dydaktycznych z mechaniki i elektrotechniki. Po powrocie do Polski został skierowany przez Ministerstwo Szkolnictwa Wyższego do utworzenia – wraz z profesorem Janem Oderfeldem – Katedry Teorii Maszyn i Mechanizmów (obecny Zakład Teorii Maszyn i Robotów). W 1968 r. został profesorem nadzwyczajnym, a od 1974 r. do śmierci w 2001 r. profesorem zwyczajnym wydziału Mechanicznego Energetyki i Lotnictwa Politechniki Warszawskiej. Jego Alma Mater wyróżniła go doktoratem *honoris causa.*

Był niezwykle aktywną osobą. Poza Politechniką Warszawską, pracował równolegle w Instytucie Podstawowych Problemów Techniki PAN (1955–65) oraz w Instytucie Mechaniki i Wibroakustyki AGH (1986–77). Oprócz pracy naukowej (konstruował maszyn miernicze i urządzenia biomedyczne), dydaktycznej oraz piastowania funkcji zarządczych (był m.in. prezesem rady Naukowej Głównego Urzędu Miar w latach 1960–70, prodziekanem wydziału MEiL (1961–64).

Był także członkiem licznych rad naukowych: Międzynarodowego Centrum Nauk Mechanicznych w Udine, jednym z założycieli (1969), sekretarzem generalnym (1984–1987) i prezydentem (1992–1995) Międzynarodowej Federacji Teorii Maszyn i Mechanizmów (IFToMM), założycielem (1987) i pierwszym przewodniczącym Polskiego Towarzystwa Biomechaniki, przewodniczącym Polskiego Komitetu Teorii Maszyn i Mechanizmów, członkiem zwyczajnym Akademii Inżynierskiej w Polsce, działał w Warszawskim Towarzystwie Naukowym, wiceprzewodniczącym Komitetu Automatyki i Robotyki PAN, zasiadał w prezydium Komitetu Budowy Maszyn PAN, działał w Komitecie Biocybernetyki i Inżynierii Biomedycznej PAN, i innych.

W latach 1996–7 przewodniczył Komisji Ministerstwa Edukacji ds. opracowania założeń programowych kierunku studiów Automatyka i Robotyka. W wyniku jej pracy został powołany kierunek studiów na wszystkich ważniejszych uczelniach technicznych, a w 2008 r. na dziesięciolecie była temu poświęcona sesja na Krajowej Konferencji Robotyki.

Opublikował 324 artykuły i 38 monografii naukowych. Miał 17 patentów. Jego pierwsze prace dotyczyły teorii maszyn oraz miernictwa wielkości mechanicznych

Najwcześniejsze prace Profesora dotyczyły teorii maszyn oraz miernictwa wielkości mechanicznych. W GUM kierował zespołami, które projektowały i wykonywały państwowe wzorce jednostek (etalony) miary siły. W 1964 roku zorganizował interdyscyplinarny zespół badawczy i rozpoczął pracę w dziedzinie biomechaniki inżynierskiej i rehabilitacyjnej oraz robotyki. Kierował nim aż do 2000 r. Wraz z zespołem wynalazł sztuczny mięsień szkieletowy, był współtwórcą stymulatorów do pobudzania sparaliżowanych kończyn, protez i aparatów ortopedycznych.

W ostatnim okresie koncentrował się na opracowaniu manipulatorów bionicznych i maszyn kroczących.

Odznaczony m.in. Krzyżem Komandorskim Orderu Odrodzenia Polski, Medalem Edukacji Narodowej, Brązowym Krzyżem Zasługi dla obronności kraju. Otrzymał wiele nagród Ministra Szkolnictwa Wyższego, Zdrowia i Opieki Społecznej oraz Rektora PW.

Otrzymał również nagrody Amerykańskiego Stowarzyszenia Inżynierów Mechaników oraz Amerykańskiego Instytutu Robotyki za kształcenie w dziedzinie robotyki, ASCAM (Hiszpania), członkostwo honorowe Federacji IFToMM.

Jerzy Podracki

(5.03.1942, Zelów)



Jerzy Podracki ukończył studia polonistyczne na Uniwersytecie Warszawskim w 1965 r. Był magistrantem legendarnego już Witolda Doroszewskiego. Jeszcze w tym samym roku rozpoczął pracę na Uniwersytecie Warszawskim (z którym jest nieprzerwanie związany do dziś najpierw na stanowisku asystenta, później adiunkta, docenta, profesora nadzwyczajnego (od 1992 r.), profesora zwyczajnego (od 2005 r.). Przez kilka lat był jednocześnie polonistą w liceum ogólnokształcącym. W latach 1972–1975 i 1986–1990 wykładał język polski w Seminarium Slawistycznym Uniwersytetu Bonn. Rozprawę doktorską *Z historii rozwoju polskiej teorii i praktyki syntaktycznej, od O. Kopczyńskiego do A. Małeckiego* obronił w roku 1971 (promotorem był prof. Bronisław Wieczorkiewicz). Kolokwium habilitacyjne odbyło się w 1981 r. Tytuł naukowy profesora uzyskał w kwietniu 2002 r.

Jego zainteresowania naukowe koncentrowały się początkowo wokół składni i historii językoznawstwa polskiego oraz dydaktyki języka polskiego. Z czasem doszły zagadnienia poprawności i kultury języka oraz odmiany środowiskowe i zawodowe współczesnej polszczyzny (język sportowy, gwara warszawska i przede wszystkim język polski w radiu i telewizji). Historii składni i językoznawstwa poświęcone są: *Koncepcje składniowe w gramatykach języka polskiego* (Warszawa 1982) i *Konstrukcje złożone w gramatykach języka polskiego* (Warszawa 2007). W latach 90. zajął się bliżej teoretycznymi i normatywnymi kwestiami polskiej interpunkcji. Tak powstał pierwszy w Polsce *Słownik interpunkcyjny języka polskiego* (1993, wydanie rozszerzone i zmienione 1998; wersja zmieniona i rozszerzona ukazała się w 2005). W ostatnich latach zajął się językiem mediów. Z jego inicjatywy na Wydziale Polonistyki UW powstała Pracownia Języka Elektronicznych Środków Przekazu (kieruje nią od grudnia 2004 r.).

Od ponad 30 lat jest naukowym konsultantem językowym Polskiego Radia i Telewizji. Dzięki tej współpracy powstały takie książki, jak: *Polszczyzna płata nam figle. Poradnik językowy dla każdego* (1993), *Czy to naprawdę po polsku? Poradnik językowy* (1993), *Szkolny słownik trudności języka polskiego* (1998), *Pułapki językowe – w szkole i nie tylko* (2000), *Jak się mówi…? Jak się pisze…? Poradnik językowy dla dziennikarzy* (Warszawa 2007).

Przez ponad 20 lat prowadził audycje popularnonaukowe w radiu i telewizji, których tematyka dotyczyła nie tylko gramatyki, ale i związków języka i kultury (materialnej i duchowej). Podobne problemy poruszał w swoich felietonach i artykułach popularnonaukowych, publikowanych m.in. w „Głosie Nauczycielskim", „Życiu Szkoły", „Polonistyce"

Publikował m.in. w „Polonistyce", „Poradniku Językowym", „Przeglądzie Humanistycznym", „Pracach Filologicznych", „Języku Polskim w Szkole", a także

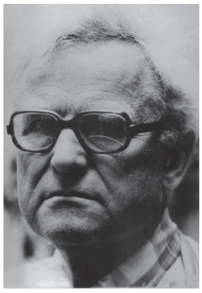
w tomach pokonferencyjnych. Autor i współautor kilku podręczników szkolnych i akademickich, np. *Mój język ojczysty. Podręcznik dla klas I-III gimnazjum* (2000, współautor: J. Porayski-Pomsta).

Od 1996 r. członek Komisji Kultury Języka Komitetu Językoznawstwa PAN (przez dwie kadencje jako jej wiceprzewodniczący) oraz Rady Języka Polskiego przy Prezydium PAN (tu m.in. jako wiceprzewodniczący, później przewodniczący Komisji Ortograficzno-Onomastycznej).

Ważniejsze prace: *Zdania czasowe ze spójnikiem póki, dopóki i aż* (1968), Spójnikowe wskaźniki zespolenia (1970), *Narodziny polskiej gramatyki – Onufry Kopczyński* (1972*), Koncepcje części zdania w gramatykach języka polskiego XIX i XX wieku* (1981), *Tradycja i współczesność w dydaktyce nauki o języku* (1984), *Wypowiedzenia wielokrotnie złożone. Problemy teoretyczne i dydaktyczne (1985), Język sportowy na tle innych odmian polszczyzny* (1977), *Wiechowska gwara Warszawy* (1977), *Język w radiu i telewizji* (1975), *Kultura języka w polskim Radiu i Telewizji* (1995), *Praca nad kulturą języka w Telewizji Polskiej* (1996), *Potoczne elementy językowe w polszczyźnie radia i telewizji* (2000), *Język mówiony w Telewizji Polskiej* (2003), *Współczesna polszczyzna publiczna* (2003). O związkach języka i kultury traktują: *Świat ludzi, rzeczy, słów* (1994) i *Słowa i ludzie. Szkice o języku polskim i kulturze* (2003). ■

Tadeusz Sołtyk

(30.08.1909, Radom – 14.07.2004, Warszawa)



Po ukończeniu Wydziału Mechanicznego na Politechnice Warszawskiej Tadeusz Sołtyk rozpoczął w 1935 r. pracę zawodową w Państwowych Zakładach Lotniczych w Warszawie. Początkowo uczestniczył w pracach nad udoskonalaniem lekkiego bombowca PZL-23 Karaś, a następnie, w sposób bardziej zaawansowany, w projektowaniu samolotu PZL-46 Sum. W chwili rozpoczęcia wojny był na stanowisku zastępcy głównego konstruktora (inż. Stanisława Praussa). Uczestniczył w kampanii wrześniowej, między innymi w bitwie pod Kockiem. Dostał się tam do niewoli, skąd następnie uciekł i podczas okupacji ukrywał się w majątku Brześce. Tuż po wkroczeniu Armii Czerwonej pod koniec 1944 r. Sołtyk zorganizował pierwsze powojenne biuro konstrukcyjne w Lublinie – Lotnicze Warsztaty Doświadczalne (LWD), zostając jego głównym konstruktorem. Po przeniesieniu LWD do Łodzi zaprojektowano tam pod jego kierownictwem lekkie samoloty LWD Szpak (pierwszy polski samolot powojenny) i LWD Żak, zbudowane w ilości kilku sztuk, a następnie szkolno-treningowy LWD Junak, produkowany poza LWD w dużej serii. Ostatnimi konstrukcjami LWD (rozwiązanych w 1949 r.) były samoloty: łącznikowy Żuraw oraz 10-miejscowy Miś, wykonane tylko jako prototypy. W 1950 r. Tadeusz Sołtyk rozpoczął pracę na stanowisk Głównego Konstruktora w WSK-Okęcie w Warszawie. Po przeniesieniu w 1952 r. do ILot zaprojektował kolejną wersję Junaka oraz sanitarną wersję samolotu CSS-13. Obydwa te samoloty produkowano seryjnie. Na początku lat 50. Sołtyk wraz z zespołem ILot rozpoczął projektowanie dla wojska całkowicie metalowego samolotu szkolno-treningowego TS-8 Bies. W 1957 r. zespół został przeniesiony do Ośrodka Konstrukcji Lotniczych WSK Warszawa-Okęcie, i tam powstał używany w polskim lotnictwie wojskowym do dzisiaj, szkolno-treningowy samolot TS-11 Iskra. Oblotu odrzutowej Iskry dokonano w 1960 roku – ten samolot także miał na swoim koncie światowe rekordy. Oprócz Polski na zakup TS-11 zdecydowały się też Indie.

Cztery lata po oblocie Iskry profesor Sołtyk otrzymał zadanie opracowania samolotu szkolno-treningowego, rozwijającego prędkość naddźwiękową – TS-16 Grot. Jednak negatywny stosunek władz do wytwarzania konstrukcji lotniczych w Polsce spowodował wstrzymanie prac projektowych na etapie makiety i projektu wstępnego. Podobny los spotkał też projekt samolotu rolniczego TS-17 Pelikan. Na przełomie lat 1964/1965 OKL został rozwiązany.

W 1964 r. Tadeusz Sołtyk rozpoczął pracę nad naddźwiękowym samolotem szkolno-treningowym TS-16 Grot. W wyniku decyzji, także o charakterze politycznym, prace nad tym ciekawym projektem zostały przerwane.

W 1967 r. wskutek ogólnej atmosfery wytworzonej wokół jego osoby Tadeusz Sołtyk przeszedł do pracy w Przemysłowym Instytucie Automatyki i Pomiarów PIAP. Pracował tutaj w dziedzinie automatyki dla statków i okrętów oraz zakładów przemysłowych. W latach 1981–1992 był ponadto konsultantem WSK-Okęcie (samolot Orlik) oraz doradcą ILot (samolot Iryda).

Przed 1992 rokiem, gdy odszedł na emeryturę, uczestniczył jeszcze jako konsultant w pracach nad polskimi konstrukcjami PZL-130 Orlik i I-22 Iryda.

Z sześciu jego konstrukcji, które weszły do produkcji seryjnej, aż 4 były jednak produkowane w Mielcu. Z ogólnej liczby 1000 samolotów wykonanych wg jego koncepcji aż 675 wyprodukowano również w Mielcu. Na ogólną liczbę 24 samolotów produkowanych seryjnie w czasie 72 lat istnienia mieleckiego zakładu lotniczego, najwięcej konstrukcji posiada właśnie prof. T. Sołtyk.

Był członkiem Krajowej Rady Lotnictwa i Rad Naukowych kilku instytutów. Otrzymał wiele odznaczeń, m.in.: Sztandar Pracy II klasy i Krzyż Kawalerski OOP oraz nagrody: Nagroda Państwowa II stopnia za samolot Junak, Nagroda MON I stopnia za samolot Iskra oraz Mistrz Techniki I stopnia za system automatyczny dla statków.

W 1955 r. uzyskał stopień docenta, zaś w 1975 r. tytuł profesora nauk technicznych. Poza działalnością zawodową Sołtyk był entuzjastą żeglarstwa, a ponadto projektował łodzie, bojery, a nawet w 1938 r. jacht morski o powierzchni żagla 30 m^2.

Profesor napisał ponadto 5 książek, z których jedna – *Dwa żywioły, dwie pasje* – ma charakter wspomnieniowy.

Profesor był też siedmiu patentów, licznych artykułów i publikacji. Wielokrotnie otrzymywał odznaczenia i nagrody państwowe, był profesorem nauk technicznych. Wykładał na wyższych uczelniach: Wojskowej Akademii Technicznej w Warszawie oraz gdańskiej, łódzkiej i warszawskiej politechnice. Poza lotnictwem Tadeusz Sołtyk interesował się także żeglarstwem – zwłaszcza przed wojną brał udział w regatach – oraz projektował łodzie i bojery. W 1938 r. zaprojektował jacht morski. Łodzie te nosiły nazwy „Kumka" I–VI.

5 października 1976 r. Minister Obrony Narodowej wyróżnił go wpisem do „Honorowej Księgi Czynów Żołnierskich"

W 2003 roku przyznano mu tytuł honorowego obywatela miasta Radomia.



Tablica na postumencie samolotu–pomnika TS-11 „Iskra" w Mielcu pamięci Tadeusza Sołtyka. Źródło: http://www.polot.net

Piotr Tatjewski

(12.10.1949, Warszawa)



W 1972 r. ukończył studia na Wydziale Elektroniki Politechniki Warszawskiej, uzyskując dyplom magistra inżyniera elektronika (z wyróżnieniem), w specjalności automatyka. Od 1 października 1972 r. podjął pracę jako nauczyciel akademicki w Instytucie Automatyki Politechniki Warszawskiej (od 1994 r. Instytut Automatyki i Informatyki Stosowanej), kolejno jako asystent, adiunkt, docent, profesor nadzwyczajny (1993 r.) i profesor zwyczajny (od 2006 r.). W 1976 r. decyzją Rady Wydziału Elektroniki Politechniki Warszawskiej uzyskał stopień naukowy doktora nauk technicznych w dziedzinie automatyki, promotorem w przewodzie doktorskim był profesor Władysław Findeisen. W 1988 r. uchwałą tejże Rady Wydziału uzyskał stopień naukowy doktora habilitowanego nauk technicznych w dziedzinie automatyka i robotyka, publikując monografię pod tytułem „Hierarchiczne metody rozwiązywania niewypukłych zadań optymalizacji i sterowania stanem ustalonym złożonych procesów". W roku 2003 Prezydent RP nadał mu tytuł profesora nauk technicznych.

W latach 1972–1991 Piotr Tatjewski należał do zespołu naukowo-badawczego zajmującego się hierarchicznymi metodami optymalizacji i sterowania złożonych procesów, kierowanego przez prof. Władysława Findeisena i następnie prof. Krzysztofa Malinowskiego. Od 1991 r. kieruje Zespołem Technik Sterowania (do 2006 r. Zespół Sterowania Procesów), zajmując się głównie zagadnieniami sterowania zaawansowanego i optymalizacji bieżącej procesów typu przemysłowego.

W roku 1978 odbył półroczny staż w Institut fuer Regelungstechnik, Technische Universitaet Hannover finansowany przez DAAD (Deutscher Akademischer Austauschdienst), w roku 1984 pracował trzy miesiące w Technische Universitaet Darmstadt. W 1986 r. prowadził przez sześć miesięcy prace badawcze z zakresu optymalnego sterowania warstwowego w Control Engineering Centre, City University, Londyn w ramach grantu indywidualnego uzyskanego od Science Engineering and Research Council. W roku akademickim 1992/93 przebywał jako *visiting professor* w University of Birmingham w ramach programu TEMPUS. Odbył wiele krótkich wizyt w szeregu technicznych uczelni europejskich, wygłaszając seminaria.

W latach 1976–1985 Piotr Tatjewski uczestniczył w pracach nad sterowaniem systemów wodno-gospodarczych w ramach programu rządowego PR-7, w tym kierując tematem dotyczącym koncepcji i algorytmów sterowania w systemie pilotowym (1983–1985). W latach 1986–1990 brał udział w pracach Resortowego Programu Badawczo-Rozwojowego MEN RP.I.02 „Teoria sterowania i optymalizacji ciągłych układów dynamicznych i procesów dyskretnych". Po roku 1990 kierował wieloma dużymi zespołowymi projektami badawczymi KBN i MNiSzW. W latach 1994–1999 uczestniczył w pracach międzywydziałowego Programu Automatyki, Technik Informacyjnych i Automatyzacji

(PATIA) Politechniki Warszawskiej, współprowadząc (z prof. J. M. Kościelnym z Wydziału Mechatroniki PW) temat seminaryjny „Komputerowe Układy Sterowania Procesami" oraz stowarzyszone z seminarium międzywydziałowe tematy badawcze. W latach 2007–2009 kierował podzespołem w dużym, międzyuczelnianym projekcie rozwojowym, w którego ramach opracowano prototyp informatycznego systemu diagnostyki i sterowania zaawansowanego DiaSter. Prowadził i prowadzi aktualnie projekty aplikacyjne we współpracy z przemysłem.

Aktualne zainteresowania badawcze Piotra Tatjewskiego koncentrują się wokół zaawansowanego sterowania procesów, w tym w szczególności sterowania warstwowego, algorytmów regulacji predykcyjnej liniowej i nieliniowej, struktur i algorytmów bieżącej optymalizacji punktów pracy, wykorzystania w sterowaniu technik „soft computing" oraz wokół zagadnień optymalizacji i sterowania systemów złożonych. Piotr Tatjewski jest autorem lub współautorem ponad 50 artykułów naukowych w czasopismach i rozdziałów w monografiach (w tym 29 z tzw. „listy filadelfijskiej"), głównie zagranicznych i ponad 77 referatów opublikowanych w materiałach konferencji, głównie międzynarodowych. Jest współautorem wydanej przez Wiley monografii *Control and Coordination in Hierarchical Systems*, za którą autorzy uzyskali w 1981 r. nagrodę I stopnia Ministra Nauki, Szkolnictwa Wyższego i Techniki za osiągnięcia w dziedzinie badań naukowych. Za osiągnięcia w tym obszarze Piotr Tatjewski uzyskał też nagrodę indywidualną Ministra (1988). Jest autorem monografii *Sterowanie zaawansowane obiektów przemysłowych, struktury i algorytmy* (2002), współautorem (z M. Brdysiem) monografii *Iterative Algorithms of Multilayer Optimizing Control* (World Scientific, 2005) oraz autorem monografii *Advanced Control of Industrial Processes* (Springer Verlag, 2007). W latach 2003, 2006 i 2008 otrzymał nagrody Ministra za działalność naukową, był wyróżniany wielokrotnie nagrodami Rektora Politechniki Warszawskiej. Był promotorem w 10 zakończonych przewodach doktorskich.

Działalność dydaktyczna Piotra Tatjewskiego związana była początkowo głównie z laboratorium „Techniki Systemów Automatyzacji", którym kierował w latach 1974–1978. W pracy dydaktycznej prowadził następnie kilkanaście wykładów kursowych i obieralnych na studiach dziennych, podyplomowych, anglojęzycznych, dotyczących głównie struktur i algorytmów sterowania i regulacji, metod numerycznych, metod optymalizacji. Aktualnie prowadzi wykłady „Metody numeryczne", „Numerical methods" (studia w jęz. angielskim), „Podstawy automatyki", „Technika automatyzacji procesów". Autor podręcznika *Metody numeryczne* i dostępnych w internecie 3 skryptów.

W latach 1987–1991 Piotr Tatjewski pełnił obowiązki Zastępcy Dyrektora Instytutu Automatyki ds. Nauczania. W roku akademickim 1988/89 był Sekretarzem Rady Wydziału Elektroniki. Brał udział w pracach nad wprowadzeniem elastycznego, dwustopniowego systemu studiów na Wydziale Elektroniki i Technik Informacyjnych (do 1994 r. Wydział Elektroniki), m.in. jako członek specjalnej Komisji Dziekańskiej a następnie kierownik specjalności „Komputerowe Systemy Sterowania" (1994–1996). W latach 1996–2008 był Dyrektorem Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej, od roku 2006 kieruje Zakładem Automatyki i Inżynierii Oprogramowania. Od 2012 roku jest Prodziekanem ds. Nauki Wydziału Elektroniki i Technik Informacyjnych Politechniki Warszawskiej. W latach 1993–1997 kierował, jako koordynator i kontraktor, dużym 3-letnim projektem

TEMPUS „Information Technology for Control and Decision Support", grupującym 4 polskie wyższe uczelnie techniczne (Politechnika Warszawska, Akademia Górniczo-Hutnicza, Politechnika Śląska, Politechnika Rzeszowska) i 12 partnerów z uczelni Unii Europejskiej (Wlk. Brytania, Niemcy, Włochy, Francja, Dania, Hiszpania).

W 2003 r. Piotr Tatjewski został wybrany członkiem Komitetu Automatyki i Robotyki PAN. Od 2007 r. przewodniczy Sekcji Układów i Systemów Automatyki tego Komitetu. Wiceprzewodniczący Sekcji Automatyki POLSPAR. Aktualnie członek komitetów technicznych IFAC (International Federation of Automatic Control): TC 5.4 (Large Scale Complex Systems) i TC 2.1 (Control Design), w latach 2007–2011 członek i reprezentant Polski w EUCA Administrative Council (EUCA – European Union Control Association). Odznaczony Złotym Krzyżem Zasługi, Medalem Komisji Edukacji Narodowej.

Tadeusz Uhl

(1.01.1956, Nowy Sącz)



Prof. dr hab. inż. Tadeusz Uhl ukończył studia na Akademii Górniczo-Hutniczej w 1980 r. W roku 1992 został profesorem AGH, a w 1997 r. uzyskał tytuł profesora zwyczajnego. Jest wykładowcą na AGH, a od 2001 kierownikiem Katedry Robotyki i Mechatroniki. Główny udziałowiec i prezes zarządu firmy EC Grupa, która tworzy grupę firm EC Engineering, EC Systems, Innowacja Polska, EC Test Systems, EC Project zajmujących się projektowaniem pojazdów szynowych, obliczeniami wytrzymałości i dynamiki pojazdów z uwzględnieniem obliczeń wytrzymałości i dynamiki pojazdów z uwzględnieniem obliczeń crashowych, badaniami pojazdów, tworzeniem oprogramowania dla celów pomiarów i sterowania, zaawansowanej elektroniki, analizą kosztów eksploatacji pojazdów, analizą poprawności serwisu i jego optymalizacją ze względu na niezawodność. Jest kierownikiem i wykonawcą wielu projektów badawczych, w tym europejskich, z takimi firmami jak: Alstom, Bombardier, Airbus, Dassault, Fiat, Renault, MTU, MAN, Siemens, Ansaldo, PESA SA, Newag, FPS Cegielski, Kamax SA i wieloma innymi zarówno z rynku kolejowego, jak i lotniczego oraz motoryzacyjnego. Zainteresowania naukowe to diagnostyka konstrukcji, dynamika konstrukcji, monitorowanie stanu i sterowanie układami mechanicznymi. Jest autorem 16 książek oraz ponad 600 publikacji naukowych w czasopismach krajowych i zagranicznych oraz 27 patentów. Organizator wielu cyklicznych konferencji naukowych i zasięgu krajowym i międzynarodowym, w tym EW SHM (Structural Health Monitoring), w którym uczestniczyło ok. 400 osób. Zdobywca tytułu „Człowiek roku – przyjaciel kolei" 2008 w kategorii „Naukowiec roku", w roku 2013 uzyskał tytuł Krakowianina roku w kategorii nauka oraz tytuł Naukowca 21 wieku przyznawany przez Kapitułę Forum Nowej Gospodarki.

Andrzej Piotr Wierzbicki

(29.06.1937, Warszawa)



Dyplom magistra inżyniera łączności ze specjalnością Automatyka uzyskał (1960) na Wydziale Łączności Politechniki Warszawskiej. W latach 1959–1960 pracował w Instytucie Elektrotechniki PW, a w latach 1960–1961 przebywał na stażu podyplomowym w RFN: w Instytucie Techniki Regulacji Politechniki w Darmstadt oraz w Hartman u. Braun AG we Frankfurcie nad Menem.

Od roku 1961 pracował na Politechnice Warszawskiej, początkowo w Katedrze Automatyki (obecnie Instytut Automatyki i Informatyki Stosowanej) Wydziału Łączności, a później Elektroniki (od roku 1995 Wydział Elektroniki i Technik Informacyjnych).

Stopień doktora uzyskał w dziedzinie automatyki na Wydziale Elektroniki PW w 1964 roku, stopień doktora habilitowanego — w roku 1968, tytuł profesora — w roku 1976, a stanowisko profesora zwyczajnego — w roku 1992. Od 1996 roku jest zatrudniony w Instytucie Łączności, którego dyrektorem był w latach 1996–2004.

Andrzej P. Wierzbicki jest autorem m.in.: zasady maksimum dla procesów z opóźnieniem, algorytmów przesuwanych funkcji kary i uzupełnionych funkcji Lagrange'a z uogólnieniami na przypadek dynamiczny i ograniczeń w przestrzeni Hilberta, uogólniającego podejścia do teorii wrażliwości układów dynamicznych i sterowania optymalnego. Za najważniejsze osiągnięcie Profesora uchodzi stworzenie uznanego międzynarodowo podejścia do teorii i metodologii optymalizacji wektorowej, wielokryterialnego wspomagania decyzji i projektowania. Podejście to, zwane „metodą punktu odniesienia" (aspiracji, także trajektorii odniesienia czy aspiracji). W warstwie metodologicznej podejście to kładzie nacisk na suwerenną rolę użytkownika systemu wspomagania decyzji czy projektowania (którego trzeba wspomagać, a nie zastępować w ostatecznym wyborze decyzji czy wariantu projektu). Podejście to zyskało międzynarodową akceptację i stało się podstawą dalszych prac wielu autorów amerykańskich, japońskich i europejskich (w tym polskich z kilku ośrodków badawczych). Za to podejście został nagrodzony — jako pierwszy spoza badaczy amerykańskich — Nagrodą Georg Cantor Award (1992) Międzynarodowego Towarzystwa Wielokryterialnej Analizy Decyzji (IS MCDM).

Do innych Jego zainteresowań badawczych należą też prace związane z teorią i technikami negocjacji. Jest także autorem racjonalnej, ewolucyjnej i naturalistycznej teorii intuicji. Opiera się ona na rozróżnieniu między trudnością przetwarzania informacji słownej i całościowego przetwarzania pełnej informacji (głównie wizualnej) docierającej do człowieka, uznaniu upraszczającej i przyspieszającej roli wynalazku mowy w procesie ewolucyjnym i przeciwstawieniu jej intuicji. Teoria ta wyjaśnia także w spoób ewolucyjny i naturalistyczny kwestię t.zw. nadmiaru mózgu czy umysłu człowieka oraz wynikającej z niego skłonności człowieka do rozważań transcendentalnych. W związku z tymi pracami zainteresował się ostatnio filozofią nauki i techniki, co wyraża jego ostatnia książka „Technen: Elementy niedawnej historii technik informacyjnych i wnioski naukowznawcze" (wydana przez Komitet Prognoz PAN i Instytut Łączności).

Opublikował także wiele prac dotyczących koncepcji i uwarunkowań rozwojowych (technicznych, ekonomicznych, społecznych) cywilizacji oraz społeczeństwa informacyjnego. W uznaniu znaczenia tych prac Komisja Europejska mianowała go członkiem ISTAG (Information Society Technology Advisory Group), jako jednego z dwóch przedstawicieli krajów Europy Środkowej i Wschodniej.

Na Politechnice Warszawskiej pełnił m.in. funkcje zastępcy kierownika Katedry, zastępcy dyrektora Instytutu Automatyki, prodziekana, dziekana Wydziału Elektroniki w kadencji 1975–1978, a także członka lub przewodniczącego wielu komisji, również uczelnianych. 1 kwietnia 2004 r. przeszedł na emeryturę z PW.

W latach 1970–1971 przebywał w USA na Uniwersytecie Minnesota oraz Uniwersytecie Browna, gdzie zapoczątkował program współpracy polsko-amerykańskiej w zakresie teorii sterowania. W latach 1978–1984 pracował w Międzynarodowym Instytucie Stosowanej Analizy Systemowej (HASA), od 1979 roku jako kierownik działu teoretycznego tego Instytutu — tym samym zapoczątkował szeroką współpracę międzynarodową w zakresie optymalizacji i teorii decyzji. Wykładał na studiach doktoranckich Uniwersytetu Zdalnego Nauczania w Hagen (1985). Był profesorem wizytującym na Uniwersytecie w Kioto (1989–1990). W latach 2004–2007 był profesorem badawczym w Japan Advanced Institute of Science and Technology w Nomi koło Kanazawy.

Od 1964 roku był członkiem Stowarzyszenia Elektryków Polskich, a od 1971 roku Komitetu Automatyki i Cybernetyki (później Automatyki i Robotyki) PAN, w latach 1986–1997 był redaktorem naczelnym kwartalnika tego Komitetu Archiwum Automatyki i Robotyki (obecnie Archives of Control Sciences). Od 1974 roku był członkiem Polskiego Towarzystwa Matematycznego. W latach 1976–1978 był członkiem Rady Głównej Szkolnictwa Wyższego, rad naukowych Instytutu Elektrotechniki, Naukowej i Akademickiej Sieci Komputerowej oraz Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów PIAP (przewodniczył radom naukowym NASK i PIAP, tej ostatniej w latach 1992–2002).

Jest członkiem Rady Naukowej Instytutu Badań Systemowych Polskiej Akademii Nauk oraz innych rad naukowych. Przez 6 lat był sekretarzem naukowym, następnie członkiem prezydium Komitetu Prognoz „Polska 2000", później „Polska 2000+" przy Prezydium PAN. W latach 1986–1990 kierował resortowym programem RP-I-02 w zakresie teorii sterowania i optymalizacji.

Jest członkiem International Society of Multiple Criteria Decision Making (1990). W kadencji 1991–1994 pełnił z wyboru funkcje przewodniczącego Komisji Badań Stosowanych Komitetu Badań Naukowych (KBN) oraz zastępcy przewodniczącego Rady Fundacji Nauki Polskiej. Zasiadał w zespołach opiniodawczych KBN: Zespole ds. Infrastruktury Informacyjnej KBN (1995–2000), przewodniczącym Zespołu ds. Rozwoju i Promocji Nauki (1995–2000), a od 2001 roku przewodniczącym Zespołu ds. Współpracy Naukowej z Zagranicą.

Pełnił także wiele funkcji doradczych w Ministerstwie Łączności. Był członkiem: IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers) od roku 1996, członkiem Polskiego Towarzystwa Współpracy z Klubem Rzymskim (od 1997) i członkiem jego Zarządu, członkiem Information Society Technology Advisory Group (ISTAG) Komisji Europejskiej (2000). Jest pracownikiem Wyższej Szkoły Techniczno-Ekonomicznej w Warszawie

Opublikował kilkanaście książek naukowych oraz 2 monografie o charakterze podręczników, ponad 60 artykułów w czasopismach naukowych i rozdziałów w książkach, a także ponad 100 referatów na konferencjach naukowych (w większości międzynarodowych, w tym wiele publikowanych w materiałach konferencyjnych). Ważniejsze publikacje: *Teoria i metody obliczeniowe optymalizacji* (PWN, Warszawa 1977, 1980); *Modele i wrażliwość układów sterowania* (WNT, Warszawa 1977); wersja angielska *Models and Sensitivity of Control Systems* (Elsevier, Amsterdam 1984); *Methods of Matbematical Programming* (Proceedings – Zakopane, PWN, Warszawa 1981); *Multi-objective and Stochastic Optimization* (Proceedings – Laxenburg, HASA, Laxenburg 1982); *Supplemental Ways for lmproving International Stability* (IFAC — Pergamon Press, Oxford 1983); *Plural Rationality and lnteractive Decision Processes* (Proceedings – Sopron, Springer Verlag, Berlin-Heidelberg 1984); *Large-Scale Modeling and lnteractive Decision Anałysis* (Proceedings Wartburg, Springer-Verlag, Heidelberg-Berlin 1986); *Aspiration Based Decision Support Systems* (Springer Verlag, Berlin-Heidelberg 1989); *User – Oriented Methodology and Techniques of Decision Anałysis and Support* (Proceedings – Serock, Springer-Verlag, Berlin 1993); *Biała księga Polska – Unia Europejska: Nauka i technika* (*White Paper Poland – European Union: Science and Technology)*, redaktor odpowiedzialny, KBN, Warszawa 1996, wersja angielska 1997); „On the Role of Intuition in Decision Making and Some Ways of Multicriteria Aid of Intuition", *Journal of Multi-Criteria Decision Analysis* (Vol. 6, ss. 65–78, 1997); *Model-based Decision Support Methodology with Environmental Applications* (Kluwer, Dordrecht 2000); *Podstawy optymalizacji* (Oficyna Wyd. PW, Warszawa 2000); *Creative Space: Models of Creative Processes for the Knowledge Civilization Age* (współautor Y. Nakamori, Springer Verlag, Berlin-Heidelberg 2006); *Creative Environments: Supporting Creativity for the Knowledge Civilization Age* (wspólredaktor Y. Nakamori, Springer Verlag, Heidelberg – Berlin 2007); *Raport Polska 2050* (wersja angielska: *Poland 2050 Report*, wspólautorzy: M. Kleiber, J. Kleer, B. Galwas, L. Kuźnicki, Z.Sadowski, Z. Strzelecki, Komitet Prognoz „Polska 2000+" PAN, Warszawa 2011); *Technen: Elementy niedawnej historii technik informacyjnych i wnioski naukoznawcze* (Komitet Prognoz „Polska 2000 Plus" PAN oraz Instytut Łączności – PIB, Warszawa 2011).

Wiesław Woliński

(1.01.1929, Dąbrowa Górnicza)



Profesor Wiesław Woliński podczas okupacji w latach 1942–1945 został przymuszony do pracy w niemieckim zakładzie przemysłowym. Po wyzwoleniu podjął pracę zarobkową oraz naukę w Gimnazjum i Liceum im. Waleriana Łukasińskiego. W 1948 r. rozpoczął studia na Wydziale Łączności Politechniki Warszawskiej. Od 1951 r. pracował w Zakładzie Elektroniki Państwowego Instytutu Telekomunikacyjnego oraz w Katedrze Radiotechniki Politechniki Warszawskiej. W latach 1953–1956 był zatrudniony kolejno w Zakładach Wytwórczych Lamp Elektrycznych oraz w Instytucie Łączności. W 1957 r. został zatrudniony w Politechnice Warszawskiej, gdzie pracował na pełen etat do przejścia na emeryturę w 1999 r. W 1965 roku stworzył pierwszą w kraju na Politechnice Warszawskiej specjalizację optoelektronika i lasery, prowadząc w jej ramach większość wykładów specjalistycznych. Współorganizował w 1970 roku i był dyrektorem Instytutu Technologii Elektronowej PW (obecnie Instytut Mikroelektroniki i Optoelektroniki PW). Od tego samego roku pełnił funkcję kierownika Zakładu Optoelektroniki w IMiO PW. Był zastępcą dyrektora ds. naukowych Instytutu (1970–1978), a następnie dyrektorem Instytutu (1978–1981) i równocześnie kierownikiem Zakładu Optoelektroniki (1970–1999). W latach 1970–1999 był członkiem Komisji Rektorskiej ds. Badań. Zorganizował i prowadził kierunek Studiów Doktoranckich Elektroniki i Telekomunikacji (1979–1981), a w latach 1981–1991 kierował studiami doktoranckimi Uczelni. Obecnie nadal współpracuje z Politechniką.

Dyplom inżyniera łączności uzyskał w 1952 r., a tytuł magistra inżyniera łączności w 1955 r., specjalizując się w zakresie elektroniki. Doktorat, którego promotorem był profesor Bohdan Paszkowski, obronił w 1964 r. W 1968 r. uzyskał habilitację. Rada Państwa nadała mu tytuł profesora nadzwyczajnego w 1975 r., a profesora zwyczajnego w 1989 r. W 1991 r. został członkiem korespondentem, a w 2007 r. członkiem rzeczywistym Polskiej Akademii Nauk.

Głównymi kierunkami działalności naukowej Wiesława Wolińskiego są: badania zjawisk podstawowych, technologia oraz zastosowania fotokatod półprzeźroczystych Ag-O-Cs; teoria i badania zjawisk podstawowych laserów gazowych, ich konstrukcje i aplikacje; teoria i badania zjawisk podstawowych laserów ciała stałego (objętościowych, cienkowarstwowych i włóknowych), konstrukcje tych laserów i ich aplikacje.

Autor lub współautor ponad 200 publikacji, 15 patentów, wielu prognoz, programów badań i raportów oraz redaktorem 13 tomów „Proc. SPIE" wydanych w USA. Wyniki badań prowadzonych pod jego kierunkiem pozwoliły na opracowanie wielu unikatowych przyrządów elektronowych i urządzeń dla uczelni, instytutów resortowych i Polskiej Akademii Nauk, klinik oraz zakładów przemysłowych, m.in.: lampy spektralne, zwieraki mikrofalowe nadawanie – odbiór, noktowizor trójelektrodowy, lasery He-Ne,

lasery YAG:Nd^{3+} i N_2CO_2He o pracy ciągłej i impulsowej oraz jonowe lasery Ar^{1+}i Kr^{1+}, obrabiarki laserowe do drążenia i zgrzewania, moduły laserów NdYAG do korekcji rezystorów, urządzenie do znakowania laserowego, koagulatory argonowe i argon – barwnik do chirurgii dna oka, urządzenia do zwalczania stanów nowotworowych w ginekologii z laserami molekularnymi oraz urządzenie do zwalczania nowotworów metodą fotodynamiczną z laserami argon i krypton.

Prowadził też wykłady w ramach Wszechnicy Polskiej Akademii Nauk, w różnych towarzystwach i placówkach naukowych, uczelniach oraz zakładach produkcyjnych.

W latach 1986–1991 kierował Centralnym Programem Badawczo-Rozwojowym CPBR-8.14 *Podstawy rozwoju techniki laserowej*, a w latach 1995–2001 był inicjatorem i kierował Programem Priorytetowym Badań Własnych Politechniki Warszawskiej „Inżynieria Fotoniczna".

Był członkiem lub przewodniczącym licznych rad programowych i naukowych instytutów i ośrodków badawczych. Obecnie jest przewodniczącym Rady Programowej Centrum Laserowych Technologii Metali (Kielce) oraz członkiem Rady Naukowej Instytutu Maszyn Przepływowych PAN (Gdańsk).

Od 1978 r. należy do Stowarzyszenia Elektryków Polskich. W latach 1982–2003 pełnił funkcję przewodniczącego Rady Pro gramowej czasopisma SEP „Elektronika". W latach 1987–1990 był członkiem Prezydium, a od 1990 r. pełni funkcję przewodniczącego Polskiego Komitetu Optoelektroniki SEP. Jest członkiem Editorial Advisory Board kwartalnika „Opto-Electronics Review", które to czasopismo powstało z inicjatywy Komitetu SEP.

Jest członkiem Komitetu Elektroniki i Telekomunikacji PAN od 1978 r. W latach 1999–2007 był jego przewodniczącym. Od 1991 r. był przewodniczącym Sekcji Optoelektroniki, a od 1999 r. jej Przewodniczącym

Honorowym. W latach 1986–2008 był redaktorem naczelnym „Kwartalnika Elektroniki i Telekomunikacji Polskiej Akademii Nauk". Obecnie jest członkiem International Programme Commitee tego czasopisma. Jest co-editorem (w obszarze Optoelectronics and Photonics) „Bulletin of the Polish Academy of Sciences", „Technical Sciences" (od 2004 r.) oraz członkiem Komitetu Metrologii i Aparatury Naukowej Polskiej Akademii Nauk (od 2007 r.).

Od 1985 r. był członkiem korespondentem, a od 1986 r. jest członkiem zwyczajnym Towarzystwa Naukowego Warszawskiego.

W 1987 r. został członkiem Polskiej Sekcji SPIE, przekształconej w 2008 r. w Polskie Stowarzyszenie Fotoniczne.

Przewodniczący lub członek komitetów konferencji naukowych: Elektronika Kwantowa i Optyka Nieliniowa, International Quantum Electronics and Nonlinear Optics, Technologia Elektronowa, Światłowody i ich zastosowania, Technika Laserowa. Pełnił również funkcję Rektora 7 Szkół Optoelektroniki PAN.

Jest laureatem zespołowej Nagrody Państwowej II stopnia za udział w rozwoju laserów molekularnych (1968), laureatem zespołowej Nagrody Premiera (2000) za opracowanie i wdrożenie lasera argonowego, wielu Nagród Ministrów Przemysłu Ciężkie go i Resortu Szkolnictwa Wyższego oraz Przewodniczącego Komitetu ds. Nauki i Postępu Technicznego, a także kilkunastu Nagród Rektora Politechniki Warszawskiej.

Odznaczony m.in. Krzyżem Kawalerskim (1979) i Oficerskim (1989) Orderu Odrodzenia Polski, wyróżniony srebrną (1976) i złotą (1986) Odznaką „Za Zasługi dla Przemysłu Maszynowego", złotą Odznaką „Zasłużony dla Politechniki Warszawskiej" (1978), srebrną (1988) i złotą (1997) Odznaką Honorową Stowarzyszenia Elektryków Polskich, wyróżniony Godnością Członka Honorowego SEP (2006), medalem 90-lecia SEP (2009), Medalem Pamiątkowym im. Prof. M. Pożaryskiego(1986) oraz Medalem Pamiątkowym im. Prof. J. Groszkowskiego (1993), Medalem Edukacji Narodowej (1993), Złotym Medalem „Za zasługi dla Wojskowej Akademii Technicznej" (2001) oraz Statuetką (2000) i „Złotym Cyborgiem" (2003) „za wybitny wkład w rozwój polskiej optoelektroniki i optotelekomunikacji".

Cezary Zieliński

(24.09.1957, Warszawa)



Prof. dr hab. inż. Cezary Zieliński od początku swojej drogi naukowej związany jest z Politechniką Warszawską. Dziś jest profesorem nadzwyczajnym Politechniki Warszawskiej na Wydziale Elektroniki i Technik Informacyjnych, którego jest absolwentem (1982). Stopień doktora uzyskał w 1988 r., a habilitował się w 1996 r., w 2012 r. został mianowany profesorem zwyczajnym. W latach 2002–2005 sprawował na tym wydziale funkcję prodziekana ds. nauki i współpracy międzynarodowej, 2005–2008 zastępcy dyrektora Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej (IAIS) ds. naukowych, a od 2008 pełni funkcję dyrektora tego instytutu. Od uzyskania habilitacji w roku 1996 pełni rolę kierownika Zespołu Robotyki w IAIS. Od 2007 roku jest członkiem i sekretarzem Komitetu Automatyki i Robotyki Polskiej Akademii Nauk. W latach 1990 i 1992 przez łącznie 9 miesięcy pracował *visiting researcher* na Mechanical Engineering Department of Loughborough University of Technology w Loughborough w Wielkiej Brytanii. W latach 1999–2001 był zatrudniony jako *senior fellow* na Nanyang Technological University w Singapurze, gdzie wykładał oraz zajmował się badaniami w zakresie robotyki. Był członkiem Rady Sieci Doskonałości EURON II w ramach 6 Programu Ramowego (w latach 2004–2008). Aktywnie działa w IEEE – jako *Senior Member*, a w latach 2002–2006 pełnił funkcję Information Officera Sekcji Polskiej IEEE. Od 2003 do 2007 r. działał w Komitecie Prognoz „Polska 2000 Plus" przy Prezydium PAN. Od 2007 r. zasiada w Krajowym Komitecie Automatyki i Robotyki PAN. Z PIAP związany jest od 2008 roku.

Jego zainteresowania badawcze koncentrują się na szeroko pojętych zagadnieniach związanych z programowaniem i sterowaniem robotów. Do chwili obecnej jest autorem i współautorem kilkunastu książek oraz ponad 150 artykułów naukowych, m.in. wielotomowych *Postępów robotyki* (2012) *i Problemów robotyki* (2010–11) – oba tytuły wspólnie z Krzysztofem Tchoniem, *Design, Modelling and Control of Robots* (2011), i wielu innych.

Alfabetyczny indeks tytułów wystąpień

W nawiasie kwadratowym podano datę prelekcji.

7 PR UE. Jak wykorzystać szansę dla jednostek badawczo-rozwojowych? [12.03.2007]
Aktualne możliwości wizyjnej kontroli jakości wytwarzania i oferta PIAP [15.03.2007]
Aktualne trendy w robotyce i przemysłowych systemach wizyjnych, na podstawie materiałów z 28. International Symposium of Robots oraz International Robots and Vision Show (Detroit, maj 1997) [20.05.1997]
Aktualny stan badań naukowych w świetle 26 ISIR 6–7 października 1995 Singapur [21.11.1995]
Aktualny stan systemów zabezpieczeń sieci informatycznej w PIAP [30.10.2007]
Algorytm regulacji typu SMC dla serwomechanizmu robota [06.11.2001]
An Optimization for the Multi-route Searching Problem [20.06.200]
Aparatura kontrolno-pomiarowa w przykładach aplikacyjnych [17.12.1996]
APLISENS S.A. – historia, geneza obecnej pozycji, oferta produktowa [16.12.2008]
Architektura sterownika robota POLYCRANK [05.01.1999]
Architektura, koncepcja wdrożeń oraz system dwumodułowy w interfejsach mózg-komputer [15.01.2013]
Aspekty kompatybilności elektromagnetycznej i bezpieczeństwa funkcjonalnego [21.04.1998]
ASTOR Sp. z o.o. – innowacyjne podejście do roli dostawcy automatyki przemysłowej [04.11.2003]
Autodesk Mechanical Desktop – CAD-owski system do projektowania przestrzennego [20.10.1998]
Automaty rozproszone – nowe wyzwanie dla inżynierów [10.10.2006]
Automatyczna przyłbica spawalnicza POS-4 automatic [04.03.1997]
Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego umieszczenia sprężyn w korpusie skrzyni biegów [01.12.2009]
Automatyczne stanowisko do detekcji prawidłowego złożenia zatrzasku skrzyni biegów [01.12.2009]
Automatyka energoelektronicznych układów napędowych – zastosowania [18.11.1997]
Automatyzacja mikro-samolotów [31.05.2011]
Automatyzacja przemysłowych procesów naważania i dozowania surowców sypkich na przykładzie linii wagowej w Hucie Szkła w Jaśle [14.03.2007]
Automatyzacja transportu międzyoperacyjnego na przykładzie manipulatorów przemysłowych wdrożonych na liniach technologicznych Philips Lighting w Pile [14.03.2007]

Badania bezpieczeństwa urządzeń i układów automatyki oraz oferta Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów w tym zakresie [01.04.2009]
Badania dotyczące mobilnych robotów kołowych i kroczących [21.01.2008]
Badania środowiskowe, bezpieczeństwa i kompatybilności elektromagnetycznej w Laboratorium Badań Urządzeń Przemysłowych LBUP [22.03.2012]
Badania typu przyrządów pomiarowych w aspekcie prób środowiskowych [14.04.2000]
Badania w zakresie robotów prowadzone w Katedrze Robotyki i Mechatroniki AGH [05.03.2013]
Bazy danych SQL, najważniejsze implementacje [08.06.1993]
Bezpieczeństwo funkcjonalne na służbie ochrony środowiska [22.11.2005]
Bezpieczeństwo funkcjonalne układów sterowania – aktualny stan wymagań [03.12.1996]
Bezpieczeństwo maszyn i urządzeń w świetle norm europejskich i wymagań CE [19.11.2002]
Bezpieczeństwo użytkowania sprzętu informatyki w Polsce i Wspólnocie Europejskiej – przegląd wymagań i metod badawczych [03.12.1996]
Bezpieczeństwo wyrobów na rynku Europejskiego Obszaru Gospodarczego (EOG) – wymagania i zasady postępowania [06.01.2009]
Błędy i doświadczenia procesu prototypowego na tle konstrukcji części mechanicznej robota przemysłowego o udźwigu 120 kg [08.11.2011]
Bosch Rexroth – przegląd wybranych produktów do zastosowań w automatyzacji [08.11.2011]
BQM bremeński model wdrażania systemów organizacji jakości [08.10.1996]
Bremeński model wdrażania systemów jakości [06.03.1997]
Cad Key – nowa jakość komputerowego wspomagania projektowania [04.01.1994]
Certyfikacja wyrobów na potrzeby sektora automatyki, robotyki i zintegrowanych systemów wytwarzania prowadzona przez PIAP-OCW [31.10.1995]
Certyfikacja wyrobów, systemów i osób wg przepisów europejskich i polskich [31.10.1995]
Charakterystyka robotów KUKA; możliwości zastosowań [25.03.2004]
Charakterystyki użytkowe chwytaków z napędem pneumatycznym i elektrycznym [20.05.1997]
Chwytaki z napędem elektrycznym – przegląd problematyki i rozwiązań [25.01.2005]
Chwytaki z napędem elektrycznym; przegląd problematyki i rozwiązań [08.06.2004]
Co daje wortal AutomatykaOnLine [22.03.2005]
Co nowego w 7. Programie Ramowym Unii Europejskiej [27.11.2007]
Co nowego w europejskiej zgodności CE wyrobów? Informacje dla handlowców i zamawiających [25.03.2010]
Cyfrowe sterowniki napędów dla robotów i innych środków automatyki [01.12.1994]
Czujnik wizyjny SIMATIC VS 710 firmy Siemens – charakterystyka techniczna, profile zastosowań i oferta usług Instytutu [07.12.1999]
Czujniki i systemy wizyjne w zautomatyzowanych liniach produkcyjnych; systemy rozproszonych wejść /wyjść – rozwiązania firmy TURCK [23.11.2010]
Czujniki zbliżeniowe i ich nowe zastosowania [09.11.2004]
Czy wnioskowanie prawnicze można automatyzować [06.03.2007]

Demonstracja adaptacji regulatora PID RF-537 [13.04.1999]
Detektory UV i IR [11.03.2008]
Diagnostyka procesów przemysłowych w zdecentralizowanych systemach automatyki [09.05.1995]
Dlaczego certyfikat bezpieczeństwa PIAP-OCW jest dobrym gwarantem swobodnego obrotu wyrobów i odpowiedzialnych zastosowań? [26.03.1999]
Dorobek Katedry Budowy Maszyn WAT w automatyzacji sprzętu inżynieryjnego [27.01.2009]
Dostosowanie tachografu do nowych rozwiązań pojazdów szynowych – tachograf o budowie rozproszonej [27.04.2010]
Doświadczenia PIAP w budowie manipulatorów do przenoszenia ciężkich elementów [22.03.2006]
Doświadczenia PIAP w robotyzacji [03.04.2008]
Doświadczenia Wrocławskiego Centrum Transferu Technologii (WCTT) [16.01.2001]
Drążenie danych i odkrywanie wiedzy z użyciem logiki rozmytej i obliczeń na słowach [28.10.2003]
Dylemat lidera – przemoc czy partnerstwo [25.10.2011]
Działalność Instytutu Automatyki Politechniki Łódzkiej w zakresie robotyki [05.06.2007]
Działalność organizacji normalizacyjnych ISO, IEC i EWG – na podstawie doświadczeń zebranych podczas pobytu stażowego w SIS (Standardiseringskommissionen i Sverige) [23.11.1993]
Efektywny dostęp do wiedzy technicznej a rozwój gospodarki innowacyjnej [22.11.2005]
Ekonomiczne aspekty wdrożeń systemów klasy ERP w MSP [22.11.2005]
Eksperymentalna weryfikacja cyfrowych algorytmów sterowania napędami robota przemysłowego [21.02.1995]
Elementy i struktury manipulatorów FESTO [20.05.1997]
Elementy i urządzenia pneumatyczne wg oferty OBR Elementów i Układów Pneumatyki, Kielce [29.11.1994]
Elementy i urządzenia techniki podciśnieniowej [25.04.2005]
Elementy pneumatyki wg oferty Centrum Produkcyjnego Pneumatyki Prema, Kielce [29.11.1994]
Energetyka prosumencka szansą na domknięcie bilansu energetycznego w 2016 roku [10.05.2012]
EtherCAT – przyszłość w komunikacji przemysłowej [10.01.2012]
Europejska Zgodność CE w obszarze armatury i pomp. PIAP – europejska jednostka notyfikowana 1548 [22.03.2006]
Europejskie zasady dopuszczenia do stosowania wyrobów automatyki i pomiarów adresowane do użytkownika [20.03.2002]
Firma BOSCH – pełna automatyka przemysłowa od jednego dostawcy [05.03.1997]
FIX Dynamics firmy Intellution – zintegrowany system programów przemysłowych dla Windows NT w technologii obiektowej [07.04.1998]
Foresight Mazovia – monitorowanie i prognozowanie priorytetowych technologii dla województwa mazowieckiego [02.04.2008]

Foresight priorytetowych, innowacyjnych technologii na rzecz automatyki, robotyki i techniki pomiarowej [24.03.2010]
Gawęda na temat drogi życiowej pracownika nauki [06.10.1998]
Genesis 32 – oprogramowanie do automatyzacji procesów [17.11.1998]
Graficzny interfejs robota mobilnego GUI-MR [20.06.2000]
Hannover Messe ’94 – oferta w zakresie automatyzacji – komunikaty i informacje pracowników PIAP uczestniczących w targach [10.05.1994]
Harmonic Drive AG – Precision in Motion; Harmonic Drive – precyzja w ruchu [04.11.2008]
Hybrydowe systemy badań symulacyjnych układów zrobotyzowanych [01.12.1994]
Identyfikacja stanu niebezpiecznego środowiska z zastosowaniem robotów inspekcyjnych [06.12.1994]
Informacja o II konferencji IFAC Helsinki „Inteligentne pojazdy autonomiczne” 12–14 czerwiec 1995 [30.01.1996]
Informacja o Sympozjum Ro.Man.Sy 10 – Gdańsk, wrzesień 1994 r. [10.01.1994]
Informacja o XXIX Międzynarodowym Sympozjum Robotów Przemysłowych (Birmingham, 27–30.04.1998) [19.05.1998]
Informacje o sympozjum NATO – Bezzałogowe pojazdy w zastosowaniach militarnych [23.01.2001]
Innowacyjne technologie jako podstawa sukcesu polskiej firmy produkcyjnej na przykładzie RADWAG Wagi Elektroniczne [23.04.2013]
Inteligentny system mobilny wspomagający bezpieczeństwo środków transportu [07.06.2005]
Interwencyjny robot SAFARI na potrzeby budownictwa wielkopłytowego [20.01.2004]
Inżynieria wiedzy – metody i możliwości [17.10.1995]
ISIR ’94 (International Symposium on Industrial Robot) – sympozjum i wystawa [31.05.1994]
Iskrobezpieczny system monitorowania temperatury z czujnikami typu smart [02.04.2003]
Iskrobezpieczny system zdalnego monitorowania temperatury w elewatorach zbożowych [07.04.2005]
Jak małe, prywatne przedsiębiorstwo może skorzystać z pieniędzy Unii Europejskiej [24.03.2004]
Jak najszybciej znaleźć poszukiwaną technologię i ekspertów do rozwiązania Twoich problemów technicznych [02.04.2008]
Jak potwierdzić europejską zgodność zautomatyzowanych linii produkcyjnych? [06.04.2011]
Jak sobie radzić z oznakowaniem CE w automatyce i pomiarach [07.04.2005]
Jak tanio doprowadzić wyrób do europejskiej zgodności CE? [01.04.2009]
Jak uzyskać dofinansowanie KBN na automatyzację i modernizację maszyn linii produkcyjnych i technologii? [11.03.1998]
Jak wykorzystać światową sieć ekspertów Technology Partnership do rozwiązania problemów technicznych w Twojej firmie [06.04.2005]
Jak wystawić tanio deklarację Europejskiej Zgodności CE [15.03.2007]

Jaka jest odpowiedzialność za produkt wprowadzany na rynek oraz do użytkowania? [20.03.20113]
Jakość produktów i usług na wolnym rynku – jak nie wypaść z obiegu? [05.05.1993]
Języki programowania robotów [31.01.1995]
Kierunki rozwojowe metod badawczych kompatybilności elektromagnetycznej urządzeń w celu ich ochrony przed zakłóceniami przemysłowymi [23.04.1996]
Kierunki rozwoju automatyki przemysłowej [27.04.2004]
Kierunki rozwoju działalności kosmicznej w Polsce w perspektywie przystąpienia do Europejskiej Agencji Kosmicznej [11.10.2011]
Kierunki rozwoju systemów monitorowania produkcji i transportu materiałów niebezpiecznych z zastosowaniem komunikacji radiowej i satelitarnej [23.01.1995]
Kierunkowa transformata Hougha i jej zastosowanie [21.05.2002]
Kolejna generacja sterowników w ofercie firmy SAIA-Burgess [23.11.2004]
Kompatybilność elektromagnetyczna – dlaczego warto zawracać sobie tym głowę [24.03.2010]
Kompleksowa ochrona przeciwprzepięciowa systemów elektronicznych pracujących w obiektach budowlanych [23.04.1996]
Komponenty i wyposażenie robotów oraz zautomatyzowanych urządzeń firmy SCHUNK [07.11.2006]
Komputerowe metody projektowania urządzeń elektronicznych [14.05.1996]
Komputerowe stanowiska pomiarowe TEC-LEG-3 i KAL-LEG do badań części składowych ciepłomierzy oraz problemy ich legalizacji [11.04.2000]
Komputerowe stanowisko TEC-LEG-3 do sprawdzania elektronicznych przeliczników energii cieplnej wody [10.03.1998]
Komputerowe symulacje 3D konstrukcji i dynamiki mobilnych robotów przeznaczonych do zastosowań przemysłowych [19.01.2010]
Komputerowe wspomaganie projektowania montażowych procesów produkcyjnych – na podstawie doświadczeń z pobytu w Departamencie Systemów Produkcyjnych uniwersytetu ULB w Brukseli [18.01.1994]
Komputerowe wspomaganie projektowania w zakresie automatyki i elektrotechniki [03.01.1994]
Komputerowe wspomaganie wdrażania Systemów Jakości w małych i średnich przedsiębiorstwach; metoda PIAP-BQM [27.04.1997]
Komputerowo wspomagane zapewnienie jakości – CAQ [13.03.1998]
Komputerowo wspomagane zapewnienie jakości – CAQ [19.03.1996]
Komputerowy system METROTERM DAC 20 do monitorowania temperatury w silosach i elewatorach zbożowych oraz iskrobezpieczne sondy pomiarowe temperatury dla tego systemu [13.03.1998]
Komunikat z konferencji Intelligent Robots and Systems – IROS 2009 St. Louis USA [08.06.2010]
Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów Płyt Wiórowych S.A. w Grajewie [02.04.1996]
Koncepcja automatyzacji i komputeryzacji Zakładów SPOMASZ w Białymstoku [02.04.1996]

Konsekwencje nowych ustaw dotyczących normalizacji, miar i jakości [29.03.1994]
Kontrola produktów i procesów wytwarzania za pomocą technik wizyjnych [21.03.2002]
Krajowe zasady wprowadzania do obrotu handlowego wyrobów sektora automatyki [14.04.2000]
Krótkie komunikaty z pobytu na Przemysłowych Targach Hanowerskich kwiecień '96 w zakresie wybranych zagadnień automatyki, robotyki i pomiarów [11.06.1996]
Kulisty robot mobilny RoBall [11.06.1996]
Kulisy warsztatu pracy naukowca w świetle osobistych doświadczeń [22.01.2008]
Kultura języka – tradycja i nowoczesność w polszczyźnie a język techniki [17.12.2002]
Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk [09.05.2006] oraz [22.05.2007]
Kultura języka i poprawność językowa – nowe rozstrzygnięcia Rady Języka Polskiego przy prezydium Polskiej Akademii Nauk (cd.) [12.12.2006]
Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów [18.03.1997] oraz [05.05.1998]
Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów – cd. [15.12.1998]
Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych [28.10.1997]
Kultura języka i poprawność językowa – wybrane zagadnienia związane z pisaniem tekstów technicznych – cd. [27.04.1999] oraz [14.12.1999]
Kultura języka polskiego – norma skodyfikowana i norma zwyczajowa we współczesnej polskiej ortografii i interpunkcji [24.05.2011]
Kultura języka polskiego – problemy poprawnej składni [18.12.2007]
Kultura języka polskiego – przejawy internacjonalizacji w polskiej leksyce i frazeologii [06.05.2008]
Kultura języka polskiego – trudne problemy odmiany słów w języku ogólnym oraz terminów naukowych i technicznych [18.12.2012]
Kultura języka polskiego – trudne wyrazy i konstrukcje w języku polskim [21.12.2010]
Kultura języka polskiego – użycie liczb i liczebników w tekście, paradoksy rozwoju języka [11.05.2010]
Kultura języka polskiego – wybrane problemy ortografii i interpunkcji: zastosowanie wielkiej litery, przecinka, średnika [05.05.2009]
Kultura języka polskiego – zapis wieloskładnikowych liczb i numerów w różnych typach tekstów [08.05.2012]
Kultura języka polskiego – zapożyczenia strukturalne i semantyczne (kalki) a norma wzorcowa współczesnej polszczyzny [15.12.2009]
Kultura wypowiedzi – wystąpienia przed audytorium i wypowiedzi dla mediów [02.12.2008]
Laboratorium badań urządzeń przemysłowych LBUP – badania od kompatybilności elektromagnetycznej po środowiskowe [06.04.2011]
Laboratorium badawcze robotyki i automatyzacji produkcji w Politechnice Szczecińskiej [07.06.2005]
Laboratorium robotów i prace badawcze z robotyki w Instytucie Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechniki Warszawskiej [12.12.1995]

Laboratorium robotyki w PJWSTK – perspektywy rozwojowe [05.01.1999]
Laserowy system do bezdotykowych pomiarów robota „ROBOTEST" [06.04.1995]
Legalizacja ciepłomierzy – punkt legalizacyjny w PIAP i jego możliwości [28.03.2001]
Legalizacja ciepłomierzy – stanowiska do legalizacji części składowych ciepłomierzy oferowane przez PIAP [28.03.2001]
Legalizacja ciepłomierzy do wody i ich części składowych w świetle obowiązujących przepisów [24.03.2004]
Legalizacja ciepłomierzy do wody w świetle obowiązujących przepisów [07.04.2005]
Legalizacja części składowych ciepłomierzy do wody – przepisy, możliwości punktu legalizacyjnego w PIAP [21.03.2002]
Linia do montażu końcowego wkładek bezpiecznikowych typu WT [08.01.2008]
Magistrala miejscowa oparta na sieci energetycznej niskiego i średniego napięcia [11.04.1995]
Małe i średnie roboty w zastosowaniach antyterrorystycznych – przegląd konstrukcji [04.02.2003]
Mały Robot Mobilny w systemie Proteus – demonstrator robota do rozpoznania w warunkach skażeń CBRN [17.01.2012]
Mały robot wsparcia inspekcyjnego [24.01.2006]
Manipulator wielokorbowy bez ograniczeń konfiguracji [05.01.1999]
Manipulatory elastyczne [10.01.1994]
Manipulatory przemysłowe na przykładzie opracowań dla Philips Lighting w Pile; wybrane zagadnienia konstrukcyjne i doświadczenia aplikacyjne [08.06.2004]
Manipulatory wykonywane przez PIAP do instalacji przemysłowych [08.06.2004]
Manipulowalność i inne mniej znane pojęcia z teorii robotów [12.12.1995]
MASAP – tani, niezawodny system automatyzacji małych i średnich obiektów technologicznych [03.04.2003]
Maszyna czteronożna LAVA i maszyny sześcionożne GROVEN: rozważania na temat mechaniki i sterowania [21.05.2002]
Maszyny i roboty pomiary w kontroli jakości wyrobów i procesów produkcyjnych [19.11.1996]
Mechanism and Control of Mobiler Robot [25.05.1999]
Mechatroniczne podejście do projektowania układów sterowania [07.01.1997]
MegaCAD – sposób na wspomaganie projektowania [06.12.1994]
Memetyczny algorytm globalnego planowania ścieżki z ograniczeniami ruchu dla robota mobilnego [17.01.2012]
Mereologiczne podstawy sterowania w systemach rozproszonych [05.01.1999]
Metody efektywnego tworzenia systemów informatycznych z użyciem nowoczesnych urządzeń [05.11.1996]
Metody i urządzenia wspomagające układy krążenia i oddychania [04.12.2007]
Metody kalibracji robotów [23.01.2001]
Metody rozpoznawania obrazów na potrzeby inteligentnych pojazdów i robotów usługowych [15.03.2011]
Metody rozwiązania odwrotnego zadania kinematycznego [23.05.1995]
Metody zdalnego serwisowania układów pomiarowych i systemów automatyki z wykorzystaniem GPRS [18.03.2003]

Międzynarodowe sympozjum robotów przemysłowych TOKIO ’99 – informacje o pracach badawczych i nowych zastosowaniach [25.01.2000]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe Hannover 1995 [16.05.1995]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe – Hannover oraz CEBIT ’97 – Hannover, przegląd wybranych nowości technicznych [06.05.1997]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2000, przegląd wybranych nowości technicznych [09.05.2000]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2001 oraz CEBIT – przegląd wybranych nowości technicznych [08.05.2001]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2002 – przegląd wybranych nowości technicznych [07.05.2002]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2003 oraz CEBIT 2003 – Hannover – przegląd wybranych nowości technicznych [29.03.2003]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2004 oraz CEBIT 2004 – przegląd wybranych nowości technicznych [11.05.2004]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2005 oraz CEBIT 2005 – przegląd wybranych nowości technicznych [10.05.2005]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2006, AUTOMATICA – Monachium oraz CEBIT`2006 – przegląd wybranych nowości technicznych [06.06.2006]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2007 oraz CEBIT 2007 – przegląd wybranych nowości technicznych [15.05.2007]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2008 oraz CEBIT 2008 – przegląd wybranych nowości technicznych [27.05.2008]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2009 oraz CEBIT 2009 – przegląd wybranych nowości technicznych [19.05.2009]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2010 oraz CEBIT 2010 – przegląd wybranych nowości technicznych [29.05.2010]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2011 oraz CEBIT 2011 – przegląd wybranych nowości technicznych [10.05.2011]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2012, CEBIT 2012 oraz Międzynarodowe Targi Automatyki i Mechatroniki AUTOMATICA 2012 – przegląd wybranych nowości technicznych [12.06.2012]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE 2013 oraz CEBIT 2013 – przegląd wybranych nowości technicznych [21.05.2013]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE ’98, przegląd wybranych nowości technicznych [02.06.1998]
Międzynarodowe Targi Przemysłowe HANNOVER MESSE ’99, przegląd wybranych nowości technicznych [11.05.1999]
Miękkie kapitały a dobrobyt materialny – wyzwania dla Polski [30.03.2011]
Mikrochwytaki – budowa i zastosowanie [25.01.2000]
Mikroczujniki i mikrosystemy – stan aktualny i kierunki rozwoju [11.03.2003]
Mikromechanika krzemowa [02.07.1998]
Mikromechanizmy i mikroroboty – aktualny stan badań i techniki [01.02.1994]

Mikroprocesorowe kalibratory ciśnienia serii PC-01 [25.03.2004]
Mikroprocesorowy regulator MRP-42C do automatyzacji procesów ciągłych oraz oprogramowanie narzędziowe do tworzenia nadrzędnych stacji operatorskich [13.03.1998]
Mikrotechnika – wprowadzenie [09.03.2004]
Miniaturowa obrabiarka współrzędnościowa oraz stoły współrzędnościowe produkcji PIAP [04.03.1997]
Miniaturowe elementy pneumatyki wg ofert PIAP [29.11.1994]
Miniaturowe roboty inspekcyjne [22.01.2002]
Mobilna platforma inspekcyjna do monitorowania stref zagrożonych wybuchem kategorii M1 w kopalniach węgla kamiennego [15.01.2013]
Mobilny robot inspekcyjny przeznaczony do pracy w kopalni [02.06.2009]
Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny – wyniki badań [25.01.2000]
Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: architektura i realizacja sterowania robota [25.05.1999]
Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: ogólna charakterystyka projektu [25.05.1999]
Mobilny robot interwencyjno-inspekcyjny: projekt oraz realizacja konstrukcji prototypu robota [25.05.1999]
Model odniesienia dla zarządzania inwentarzem produkcyjnym – staż naukowo-badawczy w RIF/WTCM (Centrum Naukowe Przemysłu Maszynowego) w Belgii [14.12.1993]
Modele i architektury odniesienia dla integracji systemów w przedsiębiorstwie [02.04.1996]
Modele regułowe fuzzy logic (Takagi-Sugeno) i ich zastosowanie w regulacji [16.12.1997]
Modelowanie dla potrzeb CAD części mechanicznych projektowanych w sposób tradycyjny – staż naukowy na uniwersytecie ULB w Brukseli [21.12.1993]
Modelowanie i analiza w środowisku MATLAB/Simulink [06.09.2007]
Modelowanie i symulacja robota eksperymentalnego [27.05.2003]
Modelowanie zachowań odruchowych w robotach mobilnych [21.11.1995]
Modelowanie, symulacja i realizacja ruchu robotów mobilnych w trybie semiautonomii [18.01.2011]
Modernizacja zestawiarni Huty Szkła w Jaśle [09.01.2007]
Modułowy sterownik przemysłowy bazujący na magistrali VME z zaimplementowanym systemem RTOS OS-9 – komputer PEP MC [25.05.1993]
Monitoring przemysłowy na przykładzie systemu opracowanego dla Zakładu Energetycznego Huty Stalowa Wola S.A. [17.11.1998]
Monitoring przemysłowy – wizualizacja procesów, pomiary, sygnalizacje, zdalne sterowanie, alarmowanie i raportowanie – na przykładzie systemu zarządzania dystrybucją energii [05.03.1997]
Monitorowanie i automatyczny nadzór w wytwarzaniu [06.06.1995]
Monitorowanie i prognozowanie (Foresight) priorytetowych, innowacyjnych technologii dla zrównoważonego rozwoju województwa mazowieckiego [27.11.2007]

Monitorowanie stanów awaryjnych urządzeń przy pomocy komunikatów przesyłanych na telefon komórkowy [28.03.2001]
Monitorowanie zużycia energii w obiektach rozłożonych w przestrzeni z uwzględnieniem systemu Lonworks i zastosowania transmisji kablami energetycznymi [08.03.1995]
Możliwości badań w laboratorium PIAP–LAB na rzecz certyfikacji wyrobów z dziedziny automatyki, robotyki i aparatury pomiarowej [08.03.1995]
Możliwości badawcze akredytowanego laboratorium PIAP–LAB [06.03.1997]
Możliwości otwierania punktów legalizacyjnych w przedsiębiorstwach ciepłowniczych w Polsce [23.03.2006]
Możliwości zabudowy urządzeń automatyki – wyroby firmy RITTAL [07.01.2003]
Możliwości zastosowania laserów w metrologii [08.03.1994]
Nadzór urządzeń technologicznych za pomocą telefonu komórkowego – doświadczenia aplikacyjne [21.03.2002]
Najnowsze tendencje rozwojowe w konstrukcjach czujników inteligentnych [17.01.1994]
Neural Network Toolbox – narzędzie analizy i syntezy sieci neuronowych [23.11.1993]
Nexpert Object firmy Neuron Data jako światowy standard projektowania systemów ekspertowych [17.10.1995]
Nie ryzykuj – pamiętaj o obowiązkowej ocenie ryzyka wyrobów [21.03.2012]
Niebieska optoelektronika – wybrane zastosowania półprzewodnikowych źródeł i detektorów promieniowania UV i niebieskiego [04.12.2001]
Niezawodność komunikacji bez przewodów [09.01.2001]
Normalizacja międzynarodowa i europejska oraz problemy związane z harmonizacją norm krajowych z normami międzynarodowymi i europejskimi [26.04.1994]
Normy jako narzędzie transferu wiedzy w przestrzeni technicznej [04.12.2012]
Nowa architektura wewnętrzna systemu operacyjnego Microsoft Windows ’95 i jej rola w kreowaniu wielozadaniowych zastosowań komputerów PC w kreowaniu wielozadaniowych zastosowań komputerów PC [07.11.1995]
Nowa generacja systemów monitorowania temperatury dla zakładów przechowalnictwa żywności [23.03.2006]
Nowa konstrukcja robota przemysłowego podwieszonego do zastosowań w transporcie ciekłego szkła typu IRs-2 [20.05.1997]
Nowe inicjatywy w dziedzinie robotyki – IARP i IROS 2007 [22.01.2008]
Nowe inicjatywy w robotyce zaawansowanej [18.01.2011]
Nowe instalacje robotów KUKA Roboter GmbH w Polsce [06.04.2005]
Nowe możliwości badań klimatycznych w Laboratorium Badań Urządzeń Przemysłowych w PIAP [21.03.2013]
Nowe możliwości wykorzystania sieci telefonii komórkowej (w tym GMS/GPRS) w monitoringu przemysłowym [03.04.2003]
Nowe napędy elektryczne dla 23 mm Armaty Morskiej [08.01.2002]
Nowe osiągnięcia w zakresie iskrobezpiecznych sieciowych systemów automatyki i pomiarów [28.05.1996]
Nowe podejście do zarządzania jakością w przedsiębiorstwach i jednostkach badawczo-rozwojowych [20.11.2001]

Nowe produkty firmy SCHUNK Intec Sp. z o.o. [18.03.2008]
Nowe rozwiązania przemienników częstotliwości serii FREQVAR – charakterystyka, zamierzenia rozwojowe [18.11.1997]
Nowe trendy w automatyce [22.10.2002]
Nowe zasady finansowania przez KBN projektów celowych [23.04.2002]
Nowe zasady przyznawania środków na projekty celowe i celowe zamawiane oraz wyjaśnienia dotyczące formułowania wniosków [21.10.1997]
Nowe zastosowania technik wizyjnych w przemyśle [03.04.2003]
Nowe zjawiska w polszczyźnie; stan języka i regulacje językoznawców [24.05.2005]
Nowe zrobotyzowane stanowiska zbudowane przez PIAP [02.04.2009]
Nowoczesne magistrale miejscowe najniższego poziomu dla integracji rozłożonych przestrzennie urządzeń automatyki i pomiarów [11.04.1995]
Nowoczesne metody projektowania cyfrowych specjalizowanych układów elektronicznych [14.05.1996]
Nowoczesne narzędzia projektanta urządzeń elektronicznych [22.10.1996]
Nowoczesne pojazdy gąsienicowe w bezzałogowych zastosowaniach specjalnych [13.03.2012]
Nowoczesne procesory sygnałowe [31.01.1995]
Nowoczesne systemy automatyki przemysłowej oparte na sieciach ControlNet i DeviceNet oraz oprogramowanie Rockwell Software [28.03.2000]
Nowoczesne systemy automatyzacji z wykorzystaniem zaawansowanych technologii pneumatycznych i elektrycznych firmy FESTO [20.10.2009]
Nowoczesne techniki nawigacyjne robotów mobilnych na przykładzie robota NOMAD 200 [21.11.1995]
Nowoczesne układy sensoryczne w komputerowych systemach nadzoru stanowisk pomiarowych i montażowych [10.03.1998]
Nowoczesne urządzenia systemowe automatyki i pomiarów dla monitorowania i sterowania obiektów rozłożonych przestrzennie [28.05.1996]
Nowości w programie produkcyjnym firmy FESTO [29.05.2001]
Nowości w zakresie rodziny robotów ABB (uwagi użytkownika) [02.12.1997]
Numeryczne sterowanie osprzętem maszyn budowlanych [20.02.1996]
O badaniach odporności na zaburzenia elektromagnetyczne w laboratorium PIAP-LAB [26.03.1999]
O etyce inżynierskiej [08.03.2005]
O najważniejszych zasadach poprawności językowej (na przykładzie metafor i frazeologii) [13.12.2005]
Obiektowe przyrządy do sprawdzania i kalibracji aparatury kontrolno-pomiarowej [05.03.1997]
Obrazowody i światłowody [11.03.2008]
Obserwacje i wnioski z wizyt w wybranych instytutach w krajach Unii Europejskiej, jako źródło inspiracji zmian restrukturyzacyjnych [25.02.1997]
Ocena właściwości spawalniczych źródeł energii zrobotyzowanego spawania elektrycznego przy wykorzystaniu mikroprocesorowego urządzenia pomiarowo-rejestrującego [26.04.1994]

Odporność robota przemysłowego na zakłócenia występujące w zasilającej sieci energetycznej [15.06.1993]
Oferta PIAP w zakresie urządzeń do automatyzacji procesów wolnozmiennych [29.03.2001]
Opracowanie metody kalibracji kamery cyfrowej o wysokiej dokładności odwzorowania barw [25.09.2007]
Opracowanie urządzenia do zdejmowania trajektorii ruchu narzędzi przy obsłudze manualnej [27.03.2007]
Optoelektroniczne urządzenia i systemy automatyki [03.12.2002]
Optyczne metody badań mikroelementów i mikrosystemów MEMS i MOEMS [11.01.2005]
Optymalizacja decyzji w sytuacjach sterowania i zarządzania [29.02.2000]
Optymalizacja w projektowaniu inżynierskim [10.10.2000]
Optymalizacja własności jezdnych platformy kołowej w otoczeniu niezdeterminowanym [02.06.2009]
Ostatnie wdrożenia zrobotyzowanych stanowisk wykonanych przez PIAP [25.03.2010]
Oznaczenie CE przepustką wyrobów automatyki i pomiarów na Jednolity Rynek [25.03.2004]
Pakowaczka lamp PLS-4p dla Philips Lighting [09.01.2007]
Partnerstwo technologiczne – pomoc w rozwiązywaniu problemów produkcyjnych [23.03.2006]
Penetratory MUPS, CHOMIK i KRET – urządzenia przeznaczone do eksploracji powierzchni ciał Układu Słonecznego [04.06.2013]
Perspektywy rozwoju i zastosowań komputerów PC [07.11.1995]
Perspektywy rozwoju mikrotechniki w Polsce [09.03.2004]
Perspektywy rozwoju systemów zapewnienia jakości w Polsce [08.10.1996]
Perspektywy wykorzystania energii słonecznej w warunkach krajowych [10.04.2001]
Perspektywy zastosowania systemów bezzałogowych w OPBMR na przykładzie wybranych projektów PIAP [31.05.2011]
Pilotowe wprowadzenie do ratownictwa przemysłowego satelitarnej sieci zbierania danych, kontroli i zapobiegania katastrofom ekologicznym G E N I E [20.04.1993]
Pneumotronika. Współczesny kierunek rozwoju pneumatyki [07.03.2006]
Po co komu oznaczenie CE – czyli o wsparciu inwestorów i użytkowników [03.04.2008]
Pochłaniacze energii do napędów pneumatycznych urządzeń robotyki [02.12.1997]
Pojazd inteligentny – symulacja ruchu w czasie rzeczywistym [06.04.1995]
Polish Technology Partnership – szybki i skuteczny dostęp do globalnych zasobów wiedzy technicznej [24.03.2004]
Pomiar i rejestracja wielkości momentów w warunkach przemysłowych [04.03.1997]
Pomiar pH elektrodami półprzewodnikowymi – technologia ułatwiająca życie pomiarowca [11.04.2000]
Pomiar przepływu cieczy w przewodach ciśnieniowych i kanałach otwartych z zastosowaniem przepływomierzy produkowanych w PIAP [08.03.1995]
Pomiary przepływu i parametrów fizyko-chemicznych cieczy w zastosowaniach przemysłowych [24.03.1999]

Pomiary wizyjne części po obróbce mechanicznej [04.01.2004]
Portal automatyka.pl i portale pokrewne [26.10.2004]
Postęp w budowie i nawigacji oraz tendencje rozwojowe bezpilotowych aparatów latających [09.04.2002]
Pozatelekomunikacyjne zastosowania światłowodów [13.12.1994]
Prace firmy TRC z dziedziny robotów mobilnych [06.04.1995]
Prace prowadzone przez PIAP w ramach Programu Teleman i Copernicus ’94 oraz realne możliwości udziału w programach badawczych Unii Europejskiej [23.05.1995]
Prace w obszarze automatyki i robotyki w Instytucie Automatyki i Inżynierii Informatycznej [18.11.2003]
Prezentacja Centrum [19.01.1999]
Prezentacja Instytutu ITME [11.03.2008]
Prezentacja najnowszych rozwiązań produktowych firmy FESTO [03.10.2007]
Prezentacja oprogramowania DELMIA PLM [26.10.2007]
Prezentacja programu SHERLOCK 32 przeznaczonego do budowania, testowania i wdrażania aplikacji związanych z przetwarzaniem i analizą obrazu [07.12.1999]
Prezentacja symulatora robota [23.01.2007]
Prezentacja wyników realizacji grantów w dziedzinie robotyki [07.12.1993] oraz [08.12.1993]
Probabilistyka lingwistyczna, czyli o rozwoju polszczyzny w XXI wieku [14.12.2004]
Problem Roku 2000? [26.10.1999]
Problem wyboru akcji w rozproszonych sterownikach robotów mobilnych [20.06.2000] oraz [23.01.2001]
Problematyka niepewności pomiaru w świetle dokumentów międzynarodowych organizacji metrologicznych [02.12.2003]
Problematyka sterowania pozycyjnego napędu pneumatycznego [20.01.1998]
Problemy automatyki, robotyki i pomiarów w inżynierii biomedycznej [06.10. 1998]
Problemy mobilności platform bezpośredniego wsparcia człowieka [27.01.2009]
Problemy poprawności we współczesnym języku polskim (ze szczególnym uwzględnieniem języka technicznego) [13.05.2003] oraz [16.12.2003]
Problemy robotyzacji pomiarów metodami ultradźwiękowymi [20.02.1996]
Problemy rozpoznawania uszkodzeń w procesach przemysłowych [14.10.2008]
Problemy sprawdzania i legalizacji liczników energii cieplnej – oferta PIAP dla energetyki cieplnej [23.03.1999]
Profibus – normalizacja, tendencje rozwojowe i kierunki zastosowań przemysłowych [19.03.1996]
Profil Katedry Automatyki i Robotyki (KAiR) Politechniki Białostockiej [31.05.2011]
Prognozowanie rozwoju technologii w zakresie automatyki, robotyki i techniki pomiarowej – Projekt Foresight ARP [01.04.2009]
Prognozowanie zagrożeń terrorystycznych jako narzędzie zapewnienia bezpieczeństwa EURO 2012 [17.03.2009]
Program Dofinansowania Projektów Celowych dla Małych i Średnich Przedsiębiorstw realizowany przez Federację Stowarzyszeń Naukowo Technicznych NOT [24.03.2004]

Program offsetowy wsparciem strategii międzynarodowej kooperacji Instytutu Lotnictwa [20.11.2007]
Projekt badawczy zamawiany PBZ-31-05 Sieciowe systemy komunikacyjne integrujące automatyzację wytwarzania [24.03.1998]
Projekt opracowania plazmowej technologii przetwarzania odpadów elektronicznych umożliwiającej odzysk metali, realizowany w PIAP [22.11.2011]
Projektowanie CAD maszyn i urządzeń w systemie MB firmy Item [03.11.1998]
Projektowanie manipulatorów robotów chirurgicznych i planowanie przebiegu operacji z wykorzystaniem modeli komputerowych [04.02.2003]
Projektowanie mechatroniczne małogabarytowego robota mobilnego do rozpoznania wewnątrz budynku [27.01.2009]
Projektowanie stanowisk zrobotyzowanych z wykorzystaniem oprogramowania RobotStudio [24.01.2006]
Projektowanie układów kontrolno-pomiarowych i systemów SCADA/MMI [09.11.1999]
Projektowanie układów sterowania autonomicznych robotów mobilnych na przykładzie sterownika robota Scout [03.11.2009]
Projektowanie, produkcja i ekonomika specjalizowanych układów scalonych ASIC firmy ATMOS-ELPOL Warszawa [19.04.1994]
Proteus – roboty w akacjach ratowniczych [17.11.2009]
Prototyp a wersja komercyjna – rozwój robotów klasy „Inspector" [22.01.2002]
Przegląd prac naukowo-badawczych prowadzonych w Zakładzie Podstaw Cybernetyki i Robotyki Instytutu Informatyki, Automatyki i Robotyki Politechniki Wrocławskiej [22.01.2008]
Przegląd systemów bezstykowego zasilania [16.10.2012]
Przegląd wybranych metod technicznych [21.01.1997]
Przegląd wybranych przedsięwzięć organizacyjnych i ekonomicznych krajowych oraz zagranicznych [21.01.1997]
Przemysłowe i laboratoryjne systemy sterowania i zbierania danych [21.03.1995]
Przemysłowe zastosowania zaawansowanych technologicznie robotów mobilnych [02.04.2008]
Przenośne przyrządy serwisowe do wzorcowania i sprawdzania aparatury pomiarowej stosowanej w automatyce przemysłowej [02.04.2003]
Przepływomierz EDM – czyli jak prosto i tanio zrealizować pomiar przepływu cieczy przyrządem o wysokim poziomie technicznym [12.03.1998]
Przykłady integracji nowych stanowisk zrobotyzowanych z istniejącymi instalacjami [12.04.2000]
Przyrządy pomiarowe do monitorowania jakości ścieków, pomiaru poziomu i przepływu ścieków oraz urządzenia do sterowania, zbierania i transmisji danych poprzez modemy radiowe lub telefoniczne [09.04.1997]
QNX – wielozadaniowy system operacyjny czasu rzeczywistego [17.05.1994]
Quo vadis, robotyko? [13.04.2010]
Recykling samochodów – stan obecny, problemy i perspektywy [06.12.1995]
Recykling samochodów w krajach Europy Zachodniej [05.12.1995]
Regulacja predykcyjna i optymalizacja punktu pracy w warstwowej strukturze sterowania procesem przemysłowym [03.03.2009]

Relacja z ISR 2001, Seul 19–21 kwietnia 2001 r. oraz RAAD 2001, Wiedeń 16–18 maja 2001 r. [22.05.2001]
Retoryka w wystąpieniach publicznych [07.05.2013]
Rezultaty projektu w obszarze sieci lokalnych – osiągnięcia PIAP i współwykonawców projektu [03.06.1997]
Rezultaty projektu w obszarze sieci miejscowych i ich integracji z sieciami wyższych poziomów [03.06.1997]
Robin Heart i inne roboty w kardiochirurgii – stan aktualny i perspektywy rozwoju [04.02.2003]
Robot do kontroli i czyszczenia rurociągów [01.12.1998]
Robot do zastosowań bojowych [03.06.2008]
Robot POLYCRANK w zastosowaniu do nakładania twardych pokryć z wykorzystaniem palnika laserowego i/lub plazmowego [22.01.2002]
Robot wspomagający rehabilitację po udarach mózgu [27.03.2007]
Roboty ABB, Fanuc i KUKA w stanowiskach przemysłowych zbudowanych przez PIAP [14.03.2007]
Roboty i manipulatory w obsłudze maszyn i procesów – przykłady zastosowań [25.03.1999]
Roboty kroczące, przykłady konstrukcji, planowania ruchów oraz systemów sensorycznych [08.06.2010]
Roboty KUKA – idee, które działają [22.03.2006]
Roboty medyczne [24.01.1995]
Roboty mobilne – wspólne seminarium POLSPAR i PIAP [12.04.1994]
Roboty mobilne i kroczące [06.04.1995]
Roboty mobilne w dydaktyce – przegląd wybranych rozwiązań [04.02.2003]
Roboty spawalnicze firmy Panasonic [25.03.1999]
Roboty spawalnicze Pana Robo firmy Panasonic [30.03.1999]
Roboty usługowe – wyniki badań prowadzonych w IAIS Politechniki Warszawskiej [03.06.2008]
Roboty w rehabilitacji osób po udarze mózgu [27.05.2003]
Robotyka serwisowa – stan i perspektywa [07.06.2005]
Robotyka w dydaktyce [17.06.1997]
Robotyka zaawansowana i przemysłowa – stan na listopad 1993 r. na podstawie ICAR ’93 i 24 ISIR oraz towarzyszącej im wystawy robotowej [21.12.1993]
Robotyzacja szansą i wyzwaniem dla polskiego przemysłu. Najnowsze aplikacje krajowe [08.03.1995]
Rockwell Software – od poziomu maszyny do poziomu informatycznego [19.12.2000]
Rola i zadania Oddziału Certyfikacji Wyrobów PIAP-OCW w kształtowaniu bezpieczeństwa użytkowania oraz jakości wyrobów sektora automatyki [23.11.1999]
RoMegAT – uniwersalna mobilna platforma terenowa [15.01.2013]
Rozwiązanie zadania prostego i odwrotnego kinematyki dla manipulatora o strukturze [23.01.2007]
Rozwój koncepcji zarządzania jakością [21.11.2000]
Rozwój robotyki przemysłowej w PIAP oraz udział w projektach robotowych EC IMPACT i INGRID [01.12.1994]

Rozwój techniki ekstruzji w Polsce – stan obecny i perspektywy [09.11.2010]
Rozwój technologii podczerwieni – produkty firmy VIGO System S.A. [23.10.2012]
Rozwój technologii zrobotyzowanego ukosowania blach – wdrożenia zrealizowane przez PIAP na przestrzeni ostatnich 15 lat [26.10.2010]
Różne aspekty aktywności Technology Partnership Polska (TPP) oraz korzyści dla PIAP [13.11.2007]
Ruchomy system kontroli wizyjnej detali karoseryjnych [22.03.2006] oraz [09.01.2007]
SCO Unix dla komputerów PC [15.02.1994]
Serwonapędy dla silników bezszczotkowych [18.11.1997]
Sieci komputerowe [21.03.1995]
Sieci neuronowe i ich zastosowanie [16.11.1993]
Sieć miejscowa LonWorks – instalacja badawcza w Instytucie, rezultaty badań perspektywy aplikacji w kraju oraz oferta PIAP [03.06.1997]
Six Sigma – narzędzie sukcesu [24.10.2006]
Skomputeryzowane stanowisko pomiarowe do sprawdzania przeliczników wskazujących do ciepłomierzy do wody [04.03.1997]
SMT– Montaż Powierzchniowy, Produkcja Małoseryjna, Naprawy i Serwis [24.10.2000]
Specjalistyczne przepływomierze do cieczy lepkich [12.04.200]
Specjalistyczne systemy firmy Siemens przeznaczone do sterowania produkcją w przemyśle samochodowym [24.03.2000]
Specjalistyczny osprzęt dodatkowy pojazdów bezzałogowych dla misji związanych z bezpieczeństwem i obronnością [04.06.2013]
Specyfikacja układów sterowania robotów wykorzystujących aktywne czucie do identyfikacji obiektów [20.11.2012]
Sposoby i urządzenia do sprawdzania ciepłomierzy hybrydowych (zwanych też kompaktowymi) [23.03.2006]
Sprawdzanie ciepłomierzy – nowe urządzenia – nowe możliwości – oferta PIAP [21.03.2002] oraz [03.04.2003]
Sprawdzanie i legalizacja ciepłomierzy – testery i stanowiska z PIAP [07.04.2005]
Stan badań w dziedzinie inteligentnych sterowników robotów mobilnych [22.10.1996]
Stan rynku robotów mobilnych [25.01.2005]
Stanowiska diagnostyczne integrujące czujniki różnych wielkości fizycznych – na przykładzie automatycznego pomiaru geometrii kineskopu [24.03.1999]
Stanowisko badania par ciernych hamulców [19.01.1999]
Stanowisko badawcze kolejowych zestawów z kołami przestawnymi na różne szerokości torów – konstrukcja, działanie, program badań [19.01.1999]
Stanowisko do badania procesów obróbki mechanicznej z robotem RNT [23.01.2001]
Stanowisko do kontroli końcowej presostatów [15.04.2008]
Stanowisko do odczytu kodu z felg aluminiowych [06.11.2007]
Stanowisko do pomiaru grubości – na przykładzie wdrożenia w Fabryce Płyt Wiórowych w Grajewie [04.03.1997]
Stanowisko do regulacji ciśnieniowej LP w termostatach serii KPS [2012.2011]
Stanowisko do regulacji ciśnieniowej w presostatach [15.04.2008]
Stanowisko do regulacji mechanizmu migowego i resetu w presostatach [06.11.2007]

Stanowisko do wieloparametrycznych, równoległych badań parametrów pracy plazmotronów [22.11.2011]
Stanowisko do zgrzewania blach przerywacza ciągu w piecach gazowych – zastosowanie robota przemysłowego IRB 6000 produkcji firmy ABB [02.12.1997]
Sterowanie głosowe zrobotyzowanym stanowiskiem wytwórczym [18.01.2011]
Sterowanie i monitoring obiektów za pośrednictwem sieci Internet [21.01.2003]
Sterowanie i nadzorowanie wielorobotowego mobilnego systemu inspekcyjnego [03.06.2008]
Sterowanie procesami biznesowymi przy pomocy systemów zarządzania przepływem pracy – nowe podejście [22.11.2005]
Sterowanie ręczną bioprotezą dłoni przez rozpoznawanie intencji pacjenta na podstawie analizy sygnałów EMG [22.01.2008]
Sterowanie rozmyte. Pojęcia podstawowe [02.11.1993]
Sterowanie rozmyte. Przykłady aplikacji [18.01.1994]
Sterownik manipulatora z chwytakiem wielopalczastym [17.01.2012]
Sterowniki PLC TECOMAT – profesjonalny węzeł komunikacji przemysłowej [07.12.2010]
Sterowniki PSW i WWT z komunikacją CAN [11.01.2000]
Sterowniki SIMATIC S7 w systemach sterowania procesów ciągłych [08.04.1997]
Struktura, funkcje i parametry Modułowo Aparaturowego Systemu Automatyki Przemysłowej MASAP produkcji PIAP [21.03.2002]
Struktury i algorytmy optymalizacji bieżącej punktów pracy procesów technologicznych [25.02.1998]
Symulacja w projektowaniu mechanicznym [07.01.1997]
Symulacyjne i terenowe badania układu ruchowego mobilnego robota przeznaczonego do pracy [08.06.2010]
Symulacyjne i terenowe badania układu ruchowego mobilnego robota przeznaczonego do pracy w rejonach zagrożonych wybuchem [08.06.2010]
System analogowo-cyfrowy przetwarzania sygnału i obróbki numerycznej [19.04.1994]
System automatycznego załadunku rur świetlówkowych dla Philips Lighting Poland S.A. [21.10.2008]
System automatycznej paletyzacji kartonów z elementami meblowymi [26.10.2010]
System badań symulacyjnych pojazdów zrobotyzowanych dla osób niepełnosprawnych [30.01.1996]
System jakości w laboratoriach PIAP–LAB – model systemu i stan wdrożenia [31]10.1995]
System jakości w przemyśle motoryzacyjnym wg. normy ISO/TS 16949:2002 [05.11.2002]
System manipulacyjny z robotem URP-6 do ukosowania blach [19.11.1996]
System nadzoru prób silnika odrzutowego [07.11.2000]
System nawigacji semantycznej robota mobilnego [08.06.2010]
System pomiarowy SCANLAB-W na elementach sieci LonWorks do monitorowania warunków środowiskowych w laboratoriach [12.03.1998]

System szkoleń BHP w obszarze automatyzacji i robotyzacji z wykorzystaniem techniki E-learning [02.04.2009]
System transmisji informacji diagnostycznych [18.03.2003]
Systemowe przetworniki tensometryczne masy i siły [03.01.1994]
Systemy bezpieczeństwa stanowisk produkcyjnych z robotami firmy FANUC [24.01.2006]
Systemy eksperckie i ich zastosowania [07.10.1997]
Systemy inteligentne i wspomaganie decyzji – nowe kierunki i wyzwania [05.10.2004]
Systemy iskrobezpieczne według wymagań dyrektywy Wspólnoty Europejskiej ATEX 100A [06.04.2004]
Systemy komputerowo wspomaganego planowania produkcji; perspektywy i ograniczenia [12.10.1999]
Systemy mobilne zwiększające bezpieczeństwo publiczne [21.05.2002]
Systemy monitoringu dla obiektów z zagrożeniem wybuchowym [20.03.2002]
Systemy monitoringu i sterowania dla gospodarki wodno-ściekowej [07.11.2000]
Systemy monitoringu temperatur do obiektów magazynowych produktów zboża z silnym zapyleniem [13.04.2000]
Systemy monitorowania i wspomagania bezpieczeństwa [08.01.2008]
Systemy montażowe firmy Bosch [03.02.1995]
Systemy sterowania i pomiarów z transmisją danych [04.04.2006]
Systemy wizyjne robotów ABB [23.05.2006] oraz [05.06.2007]
Systemy wizyjne w zastosowaniach do pomiarów części po obróbce mechanicznej [25.03.2004]
Szanse i zagrożenia dla krajowego sektora automatyki w aspekcie przystąpienia do Unii Europejskiej [28.03.2001]
Szybkie prototypowanie [13.03.2001]
Szybkie prototypowanie w technologii FDM [23.10.2007]
TALOS – aspekty techniczne oraz koordynacja dużego badawczego projektu międzynarodowego [29.05.2012]
Targi MILIPOL – Paryż 2007. Przegląd eksponowanych nowości z zakresu sprzętu do zastosowań policyjnych i militarnych [15.01.2008]
Technika implantacji jonów w zastosowaniach dla przemysłu maszynowego [13.12.1994]
Technika laserowa w przemysłowych urządzeniach pomiarowych wielkości geometrycznych [11.06.1996]
Techniki rozminowywania: dobór czujników w zależności od typu robota [04.03.1996]
Technologia laserowego kształtowania metali [20.02.1996]
Technologie spawalnicze i pokrewne – zrobotyzowane stanowiska PIAP [22.03.2012]
Technology Partnership Polska – partnerstwo techniczne umożliwiające szybki dostęp do wiedzy [14.03.2007]
Tematyka badań Instytutu Automatyki i Informatyki Stosowanej Politechniki Warszawskiej, ze szczególnym uwzględnieniem robotyki i rozpoznawania wzorców [08.11.2005]
Tendencje i kierunki rozwoju systemów automatyki – prezentacja oferty firmy BECKHOFF Automation [05.01.2010]
Tendencje rozwojowe mikro- i nanotechnologii wytwarzania [19.04.2011]

Tendencje rozwojowe napędów lotniczych i kosmicznych [08.01.2013]
Tendencje rozwojowe regulatorów mikroprocesorowych [22.11.994]
Tendencje rozwojowe współczesnych regulatorów mikroprocesorowych oraz wielofunkcyjny regulator MRP-42C do automatyzacji procesów ciągłych [08.03.1995]
Teoria gier i jej zastosowania [26.10.1996]
Terminale operatorskie ESA – terminale na miarę oczekiwań [23.11.2004]
Tradycja i teraźniejszość działań pro jakościowych w PIAP [21.11.2004]
Transfer wiedzy i technologii – działalność Zespołu TECHNOLOGY PARTNERSHIP POLSKA (TPP) [02.04.2009]
Trenażery operatorów robotów [19.01.2010] oraz [16.03.2010]
Turbinowy licznik mleka w legalizowanych instalacjach pomiarowych autocystern [05.03.1997]
Tworzenie dwumiarowych map otoczenia na podstawie informacji z czujnika laserowego oraz [21.11.1995]
Tworzenie map otoczenia systemu zrobotyzowanego na podstawie informacji z czujnika laserowego [06.04.1995]
Tyrystorowe układy łagodnego rozruchu serii SOFTVAR [18.11.1997]
Ujęcie lingwistyczne w projektowaniu układów regulacji [16.05.1995]
Układy bezpieczeństwa pracy na maszynach – przegląd norm [09.03.1999]
Układy wizyjne w zrobotyzowanych systemach wytwórczych [25.03.2010]
Uniwersalny regulator procesów ciągłych MRP-42C oraz prace rozwojowe PIAP w zakresie urządzeń automatyki przemysłowej [11.04.2000]
Urządzenia automatyki przemysłowej firmy BOSCH [24.05.1994]
Urządzenia elektryczne w wersji przeciwwybuchowej [15.04.2003]
Urządzenia iskrobezpieczne w automatyce i pomiarach w świetle standardów polskich i europejskich [18.04.1995]
Urządzenia techniki podczerwieni dla systemów automatyki przemysłowej, ochrony człowieka w środowisku przemysłowym i zastosowań wojskowych [26.10.1994] oraz [22.11.1994]
Urządzenie do automatycznego poboru próbek jako tani sposób monitorowania wody i ścieków [11.04.2000]
Usługi sieci Internet na potrzeby przedsiębiorstwa – teraźniejszość i przyszłość [16.04.1996]
Utworzenie systemu monitorowania produkcji, składowania i transportu materiałów niebezpiecznych oraz wspomagania ratownictwa z wykorzystaniem komunikacji satelitarnej [16.03.1994]
Wagi tensometryczne i przemysłowe linie wagowe [04.03.1997]
Warstwa sieciowa komputerowo zintegrowanego wytwarzania CIM: badania i opracowania własne [01.12.1994]
Wartość harmonii w japońskiej organizacji pracy i badań naukowych [09.03.1993]
Wieloagentowe sterowanie zrobotyzowanymi systemami wytwarzania [25.01.2005]
Wieloagentowy system robotyczny wspierający obróbkę blach poszycia samolotu [03.04.2012]

Wielopoziomowy, wieloprocesorowy system sterowania inteligentnym robotem przemysłowym: architektura, wyniki badań, perspektywy rozwoju [10.05.1994]
Wizyjna kontrola jakości wytwarzania – usługi i produkty oferowane przez Instytut [13.04.2000] oraz [23.05.2000]
Wizyjne stanowisko kontroli końcowej w zakładach Faurecia Fotele Samochodowe [08.01.2002]
Wizyjne systemy kontroli jakości – oferta PIAP [28.03.2001]
Właściwości funkcjonalne i parametry urządzeń systemu MASAP przeznaczonego do automatyzacji małych i średnich obiektów technologicznych [24.03.2004]
Właściwości funkcjonalne uniwersalnego regulatora procesów ciągłych MRP-42 i jego praca w sieciowych systemach sterowania komputerowego [23.03.1999]
Wpływ procesów innowacyjnych na wzrost konkurencyjności przedsiębiorstw [22.11.2005]
Wpływ sieci inteligentnych na rozwój krajowego systemu elektro-energetycznego [06.11.2012]
Wprowadzanie nowych wyrobów [15.03.1994]
Wspomagająco-neutralizujący robot SMR-100 Expert – rozwój konstrukcji [20.01.2004]
Współczesna robotyka – badania, zastosowania, kształcenie [19.11.1996]
Współczesne zastosowania grafiki komputerowej [15.03.1995]
Współfinansowanie przedsięwzięć innowacyjnych w ramach projektów celowych Ministerstwa Nauki i Informatyzacji; ogólne zasady i przykłady realizacji [24.03.2004]
Współpraca robotów przy manipulowaniu wspólnym obiektem [19.05.1998]
Wstępne wyniki eksploatacji robotów mobilnych SR 11 INSPECTOR [22.05.2001]
Wybrane aspekty techniczne i organizacyjne zrobotyzowanych instalacji spawania łukowego [23.01.2007]
Wybrane informacje o nowych materiałach i możliwościach ich praktycznego zastosowania [21.11.2006]
Wybrane metody badań i analizy wyników stosowane przy pomiarach dynamicznych taboru kolejowego [19.01.1999]
Wybrane mikrokontrolery firmy MOTOROLA. Możliwości zastosowań w urządzeniach kontrolno-pomiarowych [06.04.1993]
Wybrane modele i metody wspomagania decyzji w sytuacjach kryzysowych [13.10.1999]
Wybrane prace Instytutu Technik Innowacyjnych EMAG [11.01.2011]
Wybrane problemy militarnych zastosowań robotów podwodnych w aspekcie działalności Instytutu Automatyki i Robotyki Akademii Marynarki Wojennej [18.11.2008]
Wybrane techniki przetwarzania sekwencji obrazów w zastosowaniu do śledzenia robotów mobilnych [11.10.2005]
Wybrane zagadnienia badawcze w obszarze automatyki i robotyki prowadzone w Instytucie Sterowania i Inżynierii Systemów [18.11.2003]
Wybrane zagadnienia konstrukcji i sterowania mobilnych robotów inspekcyjno-interwencyjnych [19.05.1998]
Wykonanie stanowisk do testowania trwałości presostatów [20.12.2011]
Wykorzystanie eLearningu – nowoczesnej metody kształcenia i doskonalenia zawodowego w projektach międzynarodowych realizowanych przez PIAP [08.01.2008]

Wykorzystanie laserowego skanera i kamery dookólnej do budowy mapy hybrydowej 3D [22.01.2008]
Wykorzystanie możliwości współczesnych, ogólnodostępnych banków danych [06.01.1998]
Wykorzystanie regulatora fuzzy logic zintegrowanego ze sterownikiem PLC w układach napędowych [16.12.1997]
Wykorzystanie standardu BITBUS w przemysłowych aplikacjach na przykładzie systemu InterBus-C firmy Phoenix Contact RFN [23.02.1993]
Wykorzystanie statystycznej kontroli jakości do oceny procesu technologicznego produkowanego wyrobu [29.03.2001]
Wykrywanie i lokalizacja wycieków z rurociągów magistralnych [13.04.2000]
Wykrywanie i lokalizacja wycieków z rurociągów przesyłowych cieczy [01.12.1998]
Wykrywanie katastroficznego stępienia ostrza w oparciu o pomiar sił skrawania [06.06.1995]
Wyniki badań chodu czteronożnego minirobota kroczącego AIBO'SONY [22.05.2001]
Wyniki wstępnych badań manipulatora robota POLYCRANK [23.01.2001]
Wyposażenie stanowisk CAD –krótka informacja techniczna nt. oferty firmy Rolland [04.01.1994]
Wyrażanie niepewności pomiaru w świetle najnowszych propozycji Międzynarodowego Biura Miar [25.10.2005]
Wystąpienia publiczne – podstawowe zasady [06.06.2000]
Wystąpienia publiczne – podstawowe zasady, cd. [18.12.2001]
Zaawansowane materiały ceramiczne i kompozytowe [11.03.2008]
Zagadnienia badawcze i zastosowania współczesnej robotyki [25.03.1993]
Zagadnienia percepcyjne autonomicznych robotów mobilnych [23.01.2007]
Zagadnienia prawa autorskiego w odniesieniu do twórcy – pracownika jednostki badawczo-rozwojowej [21.02.1995]
Zagadnienia współczesnych sieci komputerowych [19.04.2005]
Zapożyczenia w kulturze języka i badaniach lingwistycznych [05.12.2000]
Zarys działalności Instytutu Technologii Maszyn i Automatyzacji Produkcji Politechniki Krakowskiej [06.12.2011]
Zarządzanie jakością w obszarze badań i rozwoju technologii [22.11.2005]
Zasady konstrukcji urządzeń elektronicznych odpornych na zakłócenia elektromagnetyczne [17.12.1996]
Zasady ogólne projektowania mechatronicznego [07.01.1997]
Zasady wprowadzenia do obrotu produktów z sektorów: automatyki i informatyki [21.11.2000]
Zastosowania metody rozproszonego widma sygnału do przesyłania informacji w sieciach energetycznych oraz w systemach radiokomunikacji lądowej i satelitarnej [23.01.1996]
Zastosowania metody zliczania pojedynczych fotonów [05.03.2002]
Zastosowania robotów precyzyjnych MELFA produkcji Mitsubishi Electric [27.05.2003]
Zastosowania techniki komputerowej w przemysłowych i laboratoryjnych systemach kontrolno-pomiarowych [09.05.1995]

Zastosowania technologii satelitarnych [16.10.2007]
Zastosowanie estymatorów jądrowych w inżynierii sterowania i wspomaganiu decyzji [12.10.2010]
Zastosowanie modelu BIM w nawigacji robotów mobilnych [29.05.2012]
Zastosowanie prędkościowych algorytmów do sterowania końcówką chwytaka manipulatora przeznaczonego do celów militarnych i policyjnych [19.01.2010]
Zastosowanie robota IRB 1400 i wynikające z tego korzyści [05.01.1999]
Zastosowanie systemów wizyjnych w technikach kontroli jakości wytwarzania [06.04.2005]
Zautomatyzowane i zrobotyzowane instalacje produkcyjne – wdrożenia PIAP [07.04.2011]
Zautomatyzowane optycznie metody pomiaru kształtu, przemieszczeń i odkształceń obiektów rozpraszających [23.02.1999]
Zautomatyzowane stanowisko do badań odbiorczych kurków kulowych [06.11.2007]
Zautomatyzowane urządzenia produkcyjne i kontrolne dla przemysłu maszynowego [01.12.1994]
Zautomatyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy [23.05.2006] oraz [05.06.2007]
Zawory rozdzielające elektro-pneumatyczne wg oferty Centrum Techniki Dźwigowej POLFIT, Warszawa [29.11.1994]
Zestaw do odmierzania składników ciekłych [21.04.2009]
Zmiany w prawie wynalazczym [24.01.1995]
Zmodyfikowany algorytm regulacji o ruchu ślizgowym – SMC Sliding Mode Control [24.04.2007]
Znakowanie CE przepustką polskich wyrobów automatyki na rynek europejski [02.04.2003]
Zrobotyzowana linia grafitowania kineskopów w zakładach Thomson-Polkolor [25.03.1993]
Zrobotyzowana linia pras średnich w FIAT-AUTO POLAND (FSM-2, Tychy) [25.03.1993]
Zrobotyzowane gniazdo montażu tłumików do zaworów elektro-pneumatycznych [09.04.2013]
Zrobotyzowane spawanie z wykorzystaniem zewnętrznej osi robota (wersje z 1 i 2 robotami) [21.03.2013]
Zrobotyzowane stanowisko depaletyzacji i paletyzacji obsługujące kartoniarkę w browarze [22.03.2006]
Zrobotyzowane stanowisko do rozpakowania butelek z piwem ze skrzynek i paletyzacji po zapakowaniu w kartony [10.01.2006]
Zrobotyzowane stanowisko do spawania chłodnicy powietrza typu MDB i MLB [09.04.2013]
Zrobotyzowane stanowisko do transportu, pozycjonowania i pakowania listew do paletyzacji [27.04.2010]
Zrobotyzowane stanowisko do ukosowania blach metodą cięcia plazmowego [21.04.2009]

Zrobotyzowane stanowisko do zautomatyzowanego spawania pierścieni [29.05.2012]
Zrobotyzowany system automatycznego sterowania i kontroli procesu regeneracji metodą napawania dla detali o zmiennych kształtach [20.05.1997]
Zrobotyzowany system do badania wielkoskalowych konstrukcji przemysłowych [15.03.2007]
Zrobotyzowany system do badania zużycia energetycznych kotłów dużej mocy [20.01.2004]
Zrobotyzowany system przenoszenia detali ceramicznych dla Saint Gobain Koło [02.06.2009]
Zyski i straty na drodze do Społeczeństwa Informacyjnego [26.10.1999]
Źródła i przetwarzanie energii w XXI wieku [10.04.2001]

Alfabetyczny spis prelegentów

Aftewicz, Michał
Andruszkiewicz, Stefan
Andrzejczak, Mariusz
Andrzejuk, Adam
Aoshima, Shin-ichi
Babiarz, Artur
Banachowicz, Konrad
Banaszak, Zbigniew
Banaszkiewicz, Marek
Barczyk, Jan
Bartoszek, Jakub
Bąkowski, Aleksander
Berdowski, Janusz Bronisław
Berliński, Artur
Betkier, Zbigniew
Bębenek, Maciej
Będkowski, Janusz
Białousz, Jerzy
Bielecka, Małgorzata
Bigaj, Piotr
Biskup, Witold
Blikle, Andrzej
Bogdasarian, Paul
Bojanek, Ignacy
Bojar, Piotr
Bojko, Tadeusz
Borkowicz, Zbigniew
Borkowski, Adam
Boroń, Włodzimierz
Borucki, Bogusław
Bös, Wolfgang
Bossak, Maciej
Bożenko, Lech
Bralczyk, Jerzy
Bratek, Andrzej
Budzyński, Jacek
Bukała, Aleksandra
Buliński, Damian
Buśko, Zbigniew
Bytnar, Paweł
Cader, Maciej
Choiński, Dariusz
Chojecki, Rafał
Chruśliński, Maciej
Chruśliński, Stefan
Chudzik, Zbigniew
Cieślak, J.
Ciuk, Andrzej
Cybulski, Arkadiusz
Czapiński, Janusz
Darowski, Marek
Demianiuk, Sławomir
Deputat, Julian
Dobosz, Marek
Dobrzański, Lech
Dołowy, J.
Domański, Roman
Dorywalski, Kamil
Dubisz, Stanisław
Dubrawski, Artur
Dunaj, Jacek
Dutkiewicz, Piotr
Dwojak, Andrzej
Dziuba, Roman
Dziuban, Jan
Florkiewicz, Janusz
Fotowicz, Paweł
Frąckiewicz, Henryk
Frąckowiak, Jan Krzysztof
Frączek, Janusz
Frączek, Jerzy
Gach, Alicja
Gaj, Marek
Gałązka, Tadeusz

Gasparski, Wojciech
Gaweł, Bartłomiej
Gawlik, Grzegorz
Gierych, Andrzej
Gliński, Marcin
Głębocki, Robert
Główka, Jakub
Godzisz, Czesław
Gosiewski, Anatol
Gosiewski, Zdzisław
Goska, Jan
Goszczyński, Tadeusz
Górnicki, Tadeusz
Górska-Szkaradek, Jolanta
Górzyński, Jan
Grabiński, Marek
Grabowski, Dariusz
Granosik, Grzegorz
Grega, Wojciech
Grohs, Konrad
Groll, Witold
Grygorczuk, Jerzy
Gutkowski, Witold
Hamamatsu, Yoshio
Hoerner de Roithberg, Paweł
Honczarenko, Jerzy
Horecki, Jerzy
Hurda, Maciej
Jabłkowski, Jan
Jabłoński, Piotr
Jabłoński, Robert
Jabłoński, Ryszard
Jabłoński, Leszek
Jachczyk, Elżbieta
Jachowicz, Ryszard
Jagielski, Jacek
Jagiełło, Paweł
Jakubowski, Ireneusz
Janiszewski, T.
Janiszowski, Krzysztof
Jankowski, Janusz
Janukiewicz, Jarosław
Janyszek, Barbara
Jardzioch, Andrzej
Jarzębowski, Bogdan
Jastrzębski, Robert
Jaworski, Zbigniew
Jaworski, Jerzy
Jednoróg, Adam
Jemielniak, Krzysztof
Jezierski, Edward
Jędra, Cezary
Kabała, Marek
Kacprzyk, Janusz
Kaczanowska, Adela
Kaczmarczyk, Andrzej
Kaczorek, Tadeusz
Kalinowska, Bożena
Karwowski, Krzysztof
Kasiński, Andrzej
Kasprzak, Włodzimierz
Kasprzyczak, Leszek
Kazimierski, Grzegorz
Kaźmierkowski, Marian P.
Kęciek, Marek
Kędzierska-Madras, Izabela
Khoury, Jakob
Kieniewicz, Mateusz
Kietzman, Bogdan
Kiliś, Zbigniew
Klimasara, Wojciech
Klonecki, Paweł
Klonowski, Leszek
Kłos, Sławomir
Kłosińska, Katarzyna
Kobosko, Andrzej Maciej
Koch, Tomasz
Koch, Jan
Kociszewski, Longin
Kołodziejczyk, Bronisław
Konopka, Stanisław
Kopacz, Wiesław
Korendo, Zbigniew
Kornuta, Tomasz
Koruba, Zbigniew
Kostrzewa, Piotr
Kostrzewa, Zbigniew
Kostrzewski, Szymon
Kosztowski, Stefan
Kościelny, Jacek

Kościelny, Jan
Kowalski, Grzegorz
Kowalski, Henryk A.
Kowalski, Jarosław
Kozak, Andrzej
Kozak, Mariusz
Kozicka, Agnieszka
Kozłowski, Krzysztof
Kozyra, Maciej
Kożuchowski, Wojciech
Krakowiak, Tomasz
Krakówka, Tomasz
Krawczyk, Wojciech
Krawczyk, Klaus R.
Kretkowski, Maciej
Kręglewska, Urszula
Krodkiewska-Skoczylas, Elżbieta
Król, Andrzej
Krzesak, Paweł
Kubiński, Paweł
Kudła, Ignacy
Kujawińska, Małgorzata
Kulawiec, Michał
Kulczycki, Piotr
Kulig, Edward
Kulik, Marek
Kurianowicz, Rafał
Kurowski, W.
Kuś, Wojciech
Kwiatkowski, Tomasz
Lasota, Adam
Latocha, Witold
Lech, Tomasz
Legat, Adam
Lesiak, Marcin
Librant, Zdzisław
Lichodziejewski, Cezary
Liedel, Krzysztof
Linde-Usiekniewicz, Jadwiga
Linek, Piotr
Lisowski, Eugeniusz
Lozia, Zbigniew
Lubkiewicz, Józef
Ludwiński, Marek
Lustych, Mirosław
Ławniczak, Marek
Łebkowski, Piotr
Łopatka, Marian J.
Łuczyński, Zygmunt
Łukowiak, Ewa
Łuszczak, Sławomir
Maciaś, Mateusz
Madras, Cezary
Majdan, Kazimierz
Majewski, Łukasz
Malinowski, Krzysztof
Małecki, Józef
Małkowski, Robert
Mańkowski, Tomasz
Marcjanik, Małgorzata
Masłowski, Andrzej
Matejek, Robert
Matul, Andrzej
Mazik-Krysińska, Anna
Mężyk, Arkadiusz
Mianowski, Krzysztof
Michalski, Jakub
Mierczyk, Zygmunt
Mikluszka, W.
Misiewicz, Tomasz
Missala, Tadeusz
Mitka, Grzegorz
Modliński, Witold
Moradewicz, Artur J.
Morecki, Adam
Mościcki, Leszek
Mrozik, Janusz
Mrugalski, Zdzisław
Muszyński, Tomasz
Mystkowski, Arkadiusz
Myśliwiec, Arkadiusz
Najgebauer, Andrzej
Nawrat, Zbigniew
Nazarczuk, Kazimierz
Nicoud, Jean-Daniel
Niederliński, Antoni
Niewiatowski, Jerzy
Niewieczerzał, Piotr

Nowakowski, Lech
Nozdryn-Płotnicka, Anna
Nycz, Andrzej
Okas, Dariusz
Okrasa, Dariusz
Olak, Artur
Olczak, Jan
Olejarczyk, Bogdan
Oleksiuk, Maciej
Olszewski, Mariusz
Osiak, Adam
Pachuta,Marek
Pańczak, Rafał
Partyka, M.
Paszkiel, Szczepan
Patalas, Justyna
Patorski, Krzysztof
Pawelec, Radosław
Pawlicki, Grzegorz
Pawlukowicz, Piotr
Pawłowski, Witold
Pawłowski, Sebastian
Perski, Arkadiusz
Petz, Marek
Pęksa, Piotr
Pieńkowski, Janusz
Pietranik, Mieczysław
Pietrusiński, Zbigniew
Pilat, Zbigniew
Pilecki, Jacek
Piotrowski, Józef
Piwiński, Jan
Pluta, Zbysław
Pluta, Krzysztof
Płocharz, Waldemar
Podracki, Jerzy
Polkowski, Lech
Pośpiech, Jerzy
Przybyło, Jaromir
Przybysz, S.
Pułaczewski, Jerzy
Racz, Janusz
Ratajczyk, Eugeniusz
Ratajczyk, Marcin
Renard, Jean-Michel
Rogowski, Adam
Rokosz, Tomasz
Rostworowski, Łukasz
Rożniatowski, Krzysztof
Różycki, Łukasz
Ruda, A.
Rudalski, Edward
Rudnicki, Zbigniew
Ruszowski, Czesław
Rybałtowski, Bogusław
Rymuza, Zygmunt
Ryzenko, Jakub
Rzeczkowski, Maciej
Safinowski, Marcin
Sajkowski, Maciej
Sałbut, Leszek
Saniuk, Sebastian
Sarnowski, Tadeusz
Sawicki, Andrzej
Sawwa, Ryszard
Serwach, Andrzej
Seta, Zbigniew
Sewern, Karol
Siczek, Roman
Siemiątkowska, Barbara
Siwek, Krystyna
Skoczypiec, Sebastian
Skomudek, Waldemar
Skóra, Dariusz
Skrzypczyński, Piotr
Słania, J.
Słowikowski, Marcin
Sobczak, Ryszard
Sołtyk, Tadeusz
Sosnowski, Mariusz
Sowa, Andrzej
Sprońska, Agnieszka
Stanios, Hubert
Stańczak, Wiesław
Stańdo, Paweł
Stasiak, Fabian
Staszulonek, Aleksander
Stawiarski, Dariusz

Stefańczyk, Maciej
Stenzel, Tomasz
Stępień, Ryszard
Stokalski, Borys
Supel, Jerzy A.
Syryczyński, Andrzej
Szafarczyk, Maciej
Szałatkiewicz, Jakub
Szawłowski, Andrzej
Szczepkowski, Jan
Szewczyk, Roman
Szkaradek, Grzegorz
Szkodny, Tadeusz
Szkudlarek, Kacper
Szymkat, Maciej
Szynkarczyk, Piotr
Szynkiewicz, Wojciech
Świder, Zbigniew
Tatjewski, Piotr
Tchoń, Krzysztof
Tomaszczyk, Grzegorz
Torbicz, Władysław
Traczyk, Wiesław
Trąmpczyński, Wiesław
Trenczek, Stanisław
Trojanek, Piotr
Trojnacki, Maciej
Trybus, Leszek
Trypolin, Wojciech
Trzcinka, Krzysztof
Tutaj, Rafał
Typiak, Andrzej
Uhl, Tadeusz
Ulatowski, Wojciech
Walęcki, Michał
Wawerek, Zbigniew
Wawrzaszek, Roman
Wąsowski, Wojciech
Weremczuk, Jerzy
Wieczyński, Artur
Wierzbicki, Andrzej
Więcko, Rafał
Winiarski, Wojciech
Winiarski, Tomasz
Wiśniewski, Łukasz
Wiśniowski, Witold
Wiśniowski, Mateusz
Wlazło, Marek
Wojtczak, Łukasz
Wojtkiewicz, Paweł
Wojtulewicz, Antoni
Wojtyra, Marek
Wolański, Piotr
Woliński, Wiesław
Wolski, Leszek
Wolski, Cezary
Wołczowski, Andrzej
Wołoszczuk, Adam
Wrzesień, Marian
Zabielski, Marcin
Zabrodzki, Jan
Zadrożny, Roman
Zadykowicz, Grzegorz
Zając, Jerzy
Zajdel, J.
Zakrzewski, Łukasz
Zarucki, Wiesław
Zbichorski, Przemysław
Zdrojewski, Paweł
Zemałko, Donat
Zielińska, Teresa
Zieliński, Cezary
Zieliński, Jacek
Znojek, Wojciech
Zychowicz, Michał
Żmijewski, Krzysztof
Żmuda, Z.
Żurawski, Adam

Bibliografia

Pożegnanie Śp. Prof. dr hab. inż. Anatola Gosiewskiego, „PAR" 6/2005, s. 60.

„40 lat PTETiS" Biuletyn nr 5 (jubileuszowy). Pod red. A. J. Marusaka. Warszawa 2001, s. 199.

Archiwa PIAP (programy seminariów, podpisane listy obecności).

Kto jest kim w Polsce. Informator biograficzny, wyd. 3. Warszawa 1993, ss. 475–476.

Biuletyn Informacyjny Pracowników AGH, 2002, nr 108, s. 10.

Niepublikowane wcześniej dane biograficzne przekazane przez żyjących bohaterów sylwetek.

Internet:

[www.piap.pl/DZIALALNOSC-NAUKOWA/Seminaria-naukowe] – Strona Seminariów naukowych PIAP.

[apw.ee.pw.edu.pl/tresc/sylw/wierzbicki.htm] – biogram A. Wierzbickiego.

[pl.wikipedia.org/wiki/Tadeusz_So%C5%82tyk] – biogram T. Sołtyka.

[www.ilot.edu.pl/Soltyk/tsoltyk.php] – biogram T. Sołtyka autorstwa Ryszarda P. Mętraka.

[www.promlot.ptc.pl/2009.html] – notka o prof. T. Sołtyku autorstwa K. Szaniawskiego.

Sławomir Kasjaniuk, *TS jak Tadeusz Sołtyk*, [http://lotniczapolska.pl/TS-jak-Tadeusz-Soltyk,8477].

Materiały archiwalne bohaterów sylwetek.