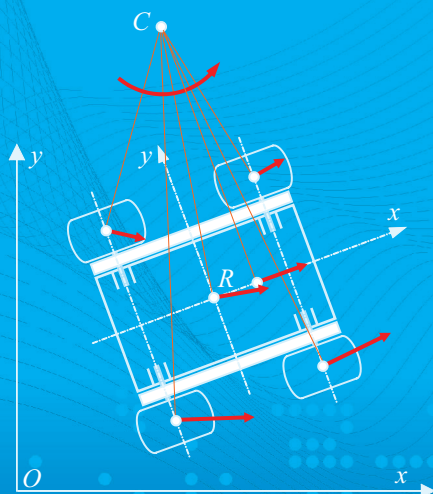
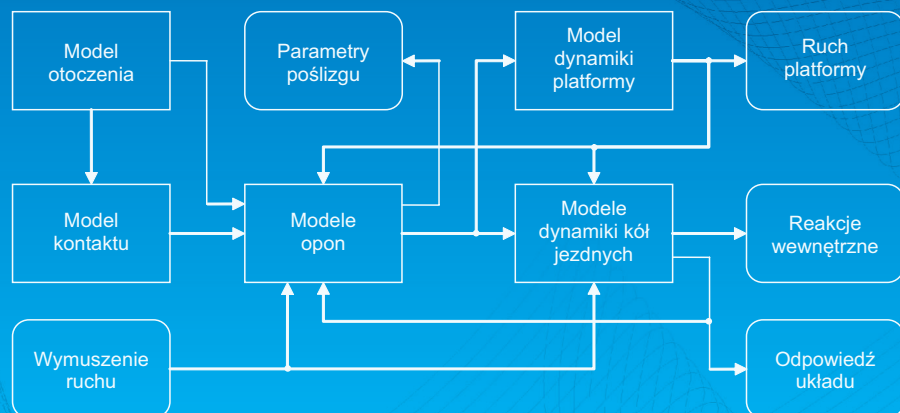




Kinematyka

Dynamika

Sterowanie

Badania ruchu

Maciej Trojnacki

Modelowanie dynamiki mobilnych robotów kołowych



Dr inż. Maciej Trojnacki, adiunkt w Przemysłowym Instytucie Automatyki i Pomiarów PIAP w Warszawie oraz na Wydziale Mechanicznym Energetyki i Lotnictwa Politechniki Warszawskiej. W 1999 r. ukończył studia na Wydziale Budowy Maszyn i Lotnictwa Politechniki Rzeszowskiej, gdzie w 2003 r. obronił z wyróżnieniem pracę doktorską. Zajmuje się projektowaniem konstrukcji mechanicznych, modelowaniem i symulacją układów mechanicznych oraz sterowaniem ruchem robotów mobilnych. Dotychczasowe jego badania obejmowały mobilne roboty kołowe, roboty kroczące oraz rozwiązania hybrydowe łączące cechy różnych typów lokomocji. Jest autorem oraz współautorem kilkudziesięciu publikacji o tematyce związanej z mechaniką, teorią maszyn i mechanizmów oraz robotyką, o zasięgu krajowym i międzynarodowym.

ISBN 978-83-61278-17-7