

PROGRAM

seminarium

Współczesna robotyka: od teorii sterowania do sztucznej inteligencji

11 kwietnia 2025, godz. 10.30

POZNAŃ

- 10.30 Otwarcie: *Józef Korbicz* – Przewodniczący Komisji Informatyki i Automatyki PAN O/Poznań
- 10.45-13.00 CZĘŚĆ I. Przewodniczący: *Dariusz Pazderski***
- 10.45-12.10 ***Precyzyjne sterowanie ruchem montażu astronomicznych – od teorii do praktyki***
Dariusz Pazderski – Politechnika Poznańska
- 12.10-12.35 ***Linearyzacja mechanicznych systemów sterowania***
Marcin Nowicki – Politechnika Poznańska
- 12.35-13.00 ***Projektowanie algorytmów sterowania dla systemów bezdryfowych w metodyce VFO***
Maciej Michałek – Politechnika Poznańska
- 13.00-13.45 Przerwa kawowa
- 13.45-15.30 CZĘŚĆ II. Przewodniczący: *Piotr Skrzypczyński***
- 13.45-14.10 ***Produkt ekspertów w uczeniu manipulacji robotycznej***
Marek Kopicki – Politechnika Poznańska
- 14.10-14:35 ***Zastosowanie metamodelu MeROS i modelu V do opracowywania systemów robotycznych związanych z ROS***
Tomasz Winiarski – Politechnika Warszawska
- 14.35-15.00 ***Przemysłowy Internet Rzeczy: Przetwarzanie w chmurze czy na krawędzi? Analiza stosowalności dla algorytmów obliczających wskaźniki jakości obrazów***
Piotr Lech – Zachodniopomorski Uniwersytet Technologiczny w Szczecinie
- 15.00-15:25 ***Przybliżenie uszkodzeń w prototypowych zintegrowanych siłownikach miękkich wykonanych przy użyciu DEAP i MRE***
Szymon Szczęsny – Politechnika Poznańska
- 15.30 Podsumowanie i obiad

Z a p r a s z a m y !

Miejsce:
Politechnika Poznańska
Centrum Mechatroniki, Biomechaniki i Nanoinżynierii, sala 402
ul. Jana Pawła II 24, 61-138 Poznań



Kontakt:
Piotr Mieszala
Politechnika Poznańska
✉ piotr.mieszala@put.poznan.pl