

XVIII Krajowa Konferencja Automatyki – Wrocław, 8-10.09.2014

PROGRAM

KKA 2014 – Dzień 1, poniedziałek 8.09.2014

09:00 – 09:45	Rejestracja uczestników konferencji	
09:45 – 10:15	Otwarcie konferencji	
10:15 – 11:00	Referat plenarny 1 (przewodniczący: prof. Krzysztof Malinowski) Referent – prof. Tadeusz Kaczorek <i>Influence of the value of discretization step on the stability of positive and fractional systems</i>	
11:00 – 11:15	Przerwa	
11:15 – 12:00	Referat plenarny 2 (przewodniczący: prof. Jerzy Świątek) Referent – prof. Krzysztof Malinowski <i>Remarks on Optimizing versus Regulatory Control of Dynamic Systems: Transmission Operation Optimizer for Toronto Water System</i>	
12:00 – 12:15	Przerwa	
12:15 – 13:15	Sala A (przewodniczący: prof. Zdzisław Kowalczyk) <i>Regulacja predykcyjna</i>	Sala B (przewodniczący: prof. Edward Jezierski) <i>Robotyka 1</i>
	Offset-free Nonlinear Predictive Control with Measured State and Unknown Asymptotically Constant Disturbances – Piotr Tatjewski Robust, efficient predictive FTC – Marcel Luzar, Marcin Witczak, Józef Korbicz System do regulacji predykcyjnej – Patryk Chaber, Maciej Ławryńczuk	Ontologia robotów manipulacyjnych. Cz. I: robot – Tomasz Kornuta, Tomasz Winiarski, Cezary Zieliński Ontologia robotów manipulacyjnych. Cz. II: środowisko – Tomasz Kornuta, Cezary Zieliński, Tomasz Winiarski Robot do rehabilitacji kończyn górnych wykorzystujący powierzchniowe sygnały elektromiograficzne – Artur Gmerek, Edward Jezierski
13:15 – 14:15	Obiad	
14:15 – 15:00	Referat plenarny 3 (przewodniczący: prof. Jerzy Józefczyk) Referent – prof. Jacek Kluska <i>Wybrane zastosowania analitycznych metod modelowania rozmytego i inteligencji obliczeniowej</i>	
15:00 – 15:15	Przerwa	
15:15 – 16:30	Sala A (przewodniczący: prof. Piotr Tatjewski) <i>Zastosowania teorii sterowania 1</i>	Sala B (przewodniczący: prof. Piotr Kulczycki) <i>Modelowanie i symulacja</i>
	Optymalizacja harmonogramów pracy pomp w złożonym systemie wodociagowym wielkiej skali – Jacek Błaszczak, Krzysztof Malinowski, Alnoor Allidina Praktyczna realizacja regulatora predykcyjnego w systemie różnicowania ciśnień – Maciej Szumski Nieliniowe sterowanie odporne położeniem wirnika w łożysku magnetycznym z zerową wartością punktu pracy – Arkadiusz Mystkowski, Ewa Pawluszewicz Aplikacja Sterowania Odpornego z Estymacją Uszkodzeń dla Dwu-wirnikowego Układu Aerodynamicznego – Andrzej Czajkowski	Monitorowanie jakości produkcji ciągłej za pomocą wykrywania ruchu metodą nieliniowej filtracji – Ewaryst Rafajłowicz Modelowanie struktur sieci diagnostyczno-pomiarowych z wykorzystaniem języka SMOL – Zdzisław Kowalczyk, Jakub Wszolek Modelowanie procesów transportowych w magazynie elementów produkcyjnych – Krzysztof Franczok Ontologia procesu wyznaczania harmonogramu optymalnego dla montażu samochodów – Michał Mazur
16:30 – 16:45	Przerwa	
16:45 – 18:00	Sala A (przewodniczący: prof. Stefan Domek) <i>Zastosowania teorii sterowania 2</i>	Sala B (przewodniczący: prof. Cezary Zieliński) <i>Robotyka 2</i>
	Optimal placement of elastically mounted vibration actuators on a plate, for active noise-vibration control – Stanisław Wrona, Marek Pawełczyk, Janusz Wyrwał Embedding a PD controller into an Analogue Signal Processor using a bilinear filter analogue module – Adam Piłat Experimental verification of the iterative learning control algorithm for a system with repeatable motions – Paulina Uhman, Weronika Nowicka, Wojciech Paszke Adaptacyjne sterowanie położeniem w silniku IPMSM – Przemysław Mosiołek	Minimizing the impact of friction for slow-speed of the servo drive motor – Bogdan Broel-Plater, Krzysztof Jaroszewski Analiza struktur układu sterowania w systemie rozproszonym trójkołowego pojazdu elektrycznego – Bogdan Fabiański, Bartłomiej Wicher Distributed Mobile Microphone Array with Extended Kalman Filter for Robot Localization – Łukasz Grzymkowski, Stanisław Raczynski, Kacper Główczewski Implementacja modeli matematycznych złożonych systemów dynamicznych w systemach SCADA nowej generacji – Andrzej Latocha

KKA 2014 – Dzień 2, wtorek 9.09.2014

09:00 – 9:45	<p align="center">Referat plenarny 4 (przewodniczący: prof. Józef Korbicz) Referent – prof. Adam Czornik <i>Charakterystyki liczbowe dyskretnych układów liniowych</i></p>	
9:45 – 10:00	Przerwa	
10:00 – 10:45	<p align="center">Referat plenarny 5 (przewodniczący: prof. Edward Jezierski) Referent – prof. Krzysztof Tchoń <i>Roboty społeczne</i></p>	
10:45 – 11:00	Przerwa	
11:00 – 12:00	<p align="center">Sala A (przewodniczący: prof. Jacek Kluska) <i>Sztuczna inteligencja</i></p>	<p align="center">Sala B (przewodniczący: prof. Krystyn Styczeń) <i>Sterowanie w żegludze</i></p>
	<p>Information theoretic regularization for Restricted Boltzmann Machine – Jakub Tomczak</p> <p>Przetwarzanie wstępne obrazów z wykorzystaniem możliwości obliczeniowych kart graficznych – Krzysztof Jaskot, Łukasz Furman</p> <p>Autonomiczny system sterowania robotem mobilnym – Antoni Kopyt, Robert Głębocki, Paweł Kircman</p>	<p>Comparison of Dynamic Programming and Swarm Intelligence Control Algorithms of Ships – Agnieszka Lazarowska, Józef Lisowski</p> <p>Regulator kursu statku optymalizowany algorytmem mrówkowym – Miroslaw Tomera</p> <p>Metody alokacji pędników w układach dynamicznego pozycjonowania statku – Anna Witkowska</p>
12:00 – 12:15	Przerwa	
12:15 – 13:15	<p align="center">Sala A (przewodniczący: prof. Adam Czornik) <i>Teoria sterowania 1</i></p>	<p align="center">Sala B (przewodniczący: prof. Marek Pawełczyk) <i>Zastosowania teorii sterowania 3</i></p>
	<p>Deterministic versus stochastic in the free horizon LQG problem – Edward Kozłowski, Tadeusz Banek</p> <p>Sterowanie odporne dla układu opisanego modelem LPV – Mariusz Buciakowski, Michał de Rozprza-Faygel, Marcin Witczak</p> <p>Algorytm regulacji predykcyjnej z linearyzacją optymalną – Maciej Ławryńczuk</p>	<p>Sterowanie energooszczędną siecią teleinformatyczną – Ewa Niewiadomska-Szynkiewicz, Andrzej Sikora, Piotr Arabas, Mariusz Kamola, Krzysztof Malinowski, Tadeusz Wiśniewski</p> <p>Mechanizm energooszczędnego sterowania częstotliwością pracy CPU dla systemu operacyjnego Linux – Michał Karpowicz, Krzysztof Malinowski</p> <p>Bezpieczeństwo transmisji danych w systemie KNX – Michał Porzeziński</p>
13:15 – 14:15	Obiad	
14:15 – 15:00	<p align="center">Referat plenarny 6 (przewodniczący: prof. Jerzy Klamka) Referent – prof. Andrzej Bartoszewicz <i>Ślizgowe sterowanie dyskretnymi i ciągłymi obiektami dynamicznymi</i></p>	
15:00 – 15:15	Przerwa	
15:15 – 16:15	<p align="center">Sala A (przewodniczący: prof. Andrzej Świerniak) <i>Teoria sterowania 2</i></p>	<p align="center">Sala B (przewodniczący: prof. Mikołaj Bustowicz) <i>Sterowanie w systemach energetycznych 1</i></p>
	<p>Empirical investigation on nonparametric system linearization – Przemysław Śliwiński, Paweł Wachel</p> <p>Oszczędne reprezentacje w modelowaniu systemów nieliniowych – wybrane algorytmy – Mateusz Malinowski, Paweł Wachel, Przemysław Śliwiński</p> <p>Problem doboru wag w funkcji kosztu problemu liniowo kwadratowego po zastosowaniu linearyzacji przez sprzężenie zwrotne – Joanna Ziętkiewicz</p>	<p>Wieloobszarowa rozmyta regulacja PIADμ mocy reaktora jądrowego – Bartosz Puchalski, Kazimierz Duzinkiewicz, Tomasz Rutkowski</p> <p>Symulator czasu rzeczywistego procesów reaktora jądrowego – Tomasz Karła, Jarosław Tarnawski, Kazimierz Duzinkiewicz</p> <p>Programowo-sprzętowa platforma symulacyjna - Hardware In the Loop - zaawansowanego układu sterowania poziomem wody w pionowej wytwornicy pary elektrowni jądrowej – Tomasz Rutkowski, Bartosz Puchalski, Jarosław Tarnawski, Kazimierz Duzinkiewicz</p>
16:15 – 16:30	Przerwa	
16:30 – 17:50	<p align="center">Sala A (przewodniczący: prof. Józef Lisowski) <i>Teoria sterowania 3</i></p>	<p align="center">Sala B (przewodniczący: prof. Zygmunt Hasiewicz) <i>Identyfikacja systemów</i></p>
	<p>Hybrid stretching function technique for optimal control of the multistage descriptor systems – Paweł Drąg, Krystyn Styczeń</p> <p>Dynamic decoupling of a nonlinear MIMO plant – Paweł Dworak</p> <p>Wykorzystanie metody przekąźnikowej do sformułowania modelu Kupfmüllera – Krzysztof Kula</p>	<p>Identyfikacja złożonego systemu glukoza-insulina – Jarosław Drapała, Krzysztof Brzostowski, Jerzy Świątek</p> <p>Warunkowa wielowymiarowa identyfikacja wartości parametrów przy niesymetrycznych i skorelowanych stratach błędów estymacji – Piotr Kulczycki, Małgorzata Charytanowicz</p> <p>Inverse filtering in semi-parametric identification of cascade nonlinear systems – Grzegorz Mzyk</p> <p>Identyfikacja modeli obiektów pracujących w torze sprzężenia w przód – Teresa Główka, Jarosław Figwer</p>
19:30	Uroczysta kolacja	

KKA 2014 – Dzień 3, środa 10.09.2014

9:00 – 9:45	Referat plenarny 7 (przewodniczący: prof. Wojciech Mitkowski) Referent – prof. Marek Pawełczyk <i>Nowoczesne metody nauczania w technicznej uczelni wyższej</i>	
9:45 – 10:00	Przerwa	
10:00 – 12:00	Sala A (przewodniczący: prof. Tadeusz Kaczorek) <i>Sesja specjalna poświęcona działalności naukowej prof. Jerzego Klamki</i>	Sala B (przewodniczący: prof. Marek Pawełczyk) <i>Teoria sterowania 4</i>
	Extensions of Klamka's method of minimum energy control to positive discrete-time systems with bounded inputs and to fractional positive electrical circuits – Tadeusz Kaczorek Rola i zastosowanie sterowalności w modelowaniu terapii antynowotworowych – Andrzej Świerniak Remarks About Controllability of Hyperbolic System – Wojciech Mitkowski Practical and asymptotic stability of fractional discrete-time scalar systems with multiple delays – Andrzej Ruszewski, Mikołaj Busłowicz Regulator predykcyjny ułamkowego rzędu z frakcyjnym modelem wewnętrznym – Stefan Domek Uwagi o liniowych układach złożonych z dwoma niecałkowitymi rzędami – Ewa Pawłuszewicz, Dorota Mozyrska, Małgorzata Wyrwas	Co wynika z zastosowania metody Lapunowa do układów ze zmiennym opóźnieniem – Ryszard Gessing Sterowanie poślizgowe i sterowanie z korektorem równoległym w obecności szumów pomiarowych – Ryszard Gessing Simple adaptive LQG control with LTR property – Andrzej Królikowski, Małgorzata Charytanowicz Characteristic Polynomial Realisation of Positive 2D Hybrid Linear Systems – Konrad Markowski Odpowiedzi impulsowe pewnej klasy układów typu hiperbolicznego z wejściami brzegowymi – Krzysztof Bartecki Analiza jakościowa nieosobliwego modelu stanowego procesu przepływu – Zdzisław Kowalczyk, Marek Tatara
12:00 – 12:15	Przerwa	
12:15 – 13:15	Sala A (przewodniczący: prof. Jerzy Józefczyk) <i>Badania operacyjne</i>	Sala B (przewodniczący: prof. Marcin Witczak) <i>Rozpoznawanie obiektów</i>
	Gry dynamiczne w syntezy sterowania obiektami ruchomymi – Józef Lisowski Task Allocation with Energy Constraints in Multi-Robot Systems – Maciej Hojda Impact of initial population on evolutionary path planning algorithm – Łukasz Kuczkowski, Roman Śmierchalski	Upper bound of risk of attraction-limited minimum distance classifier – Zygmunt Hasiewicz, Urszula Libal Perfekcyjna rekonstrukcja sygnału - nowe analityczne podejście – Paweł Majewski, Wojciech Hunek Object Tracking Algorithm using Daubechies Wavelets – Kajetan Kurus Skuteczne uczenie sieci neuronowych Elmana – Antoni Wysocki
13:15 – 14:15	Obiad	
14:15 – 15:00	Referat plenarny 8 (przewodniczący: prof. Ewaryst Rafajłowicz) Referent – prof. Marcin Witczak <i>Challenges and solutions in modern control and fault diagnosis systems</i>	
15:00 – 15:15	Przerwa	
15:15 – 16:15	Sala A (przewodniczący: prof. Kazimierz Duzinkiewicz) <i>Sterowanie w systemach energetycznych 2</i>	Sala B (przewodniczący: prof. Krzysztof Tchoń) <i>Robotyka 3</i>
	ORF Approximation in Numerical Analysis of Fractional Point Kinetics and Heat Exchange Model of Nuclear Reactor – Tomasz Nowak, Robert Piotrowski, Kazimierz Duzinkiewicz Inteligentne sterowanie nadrzędne zespołem orientowanych ogniw słonecznych – Krzysztof Oprędkiewicz Modelling of Nuclear Power Plant Steam Turbine – Anna Kobylarz, Karol Kulkowski, Kazimierz Duzinkiewicz, Michał Grochowski	Zrobotyzowany skaner 3D – Tadeusz Szkodny, Robert Korbela, Artur Babiarczyk Autonomous system of positioning and object tracking for industrial robotic manipulator – Damian Kowalów, Maciej Patan
16:15 – 16:30	Zakończenie konferencji	