
Spis treści

Słowo wstępne	1
<i>A. Mazur, C. Zieliński</i>	

Kinematyka i dynamika

Odporna kinematyka odwrotna w konfiguracjach osobliwych	5
<i>I. Dulęba</i>	
Identyfikacja modelu robota mobilnego z użyciem adaptacyjnego obserwatora ESO ...	11
<i>R. Patelski, D. Pazderski</i>	
Rejestracja obrazów, a kalibracja kinematyki manipulatorów	21
<i>R. Orozco, A. Ratajczak</i>	

Algorytmy sterowania

Porównanie metod parametryzacji krzywoliniowych w zadaniu śledzenia ścieżki dla manipulatora holonomicznego	33
<i>F. Dyba, A. Mazur</i>	
Following 3D paths by a manipulator – adaptive case	45
<i>A. Mazur, M. Kaczmarek</i>	
Zastosowanie quasi-prędkości do stabilizacji Pendubota	59
<i>P. Parulski, D. Pazderski, P. Bartkowiak</i>	
Zastosowanie krzywych Béziera w syntezie sterowania nadrzędnego grupą robotów mobilnych	71
<i>A. Krzykała, Ł. Janiec, E. Roszkowska</i>	
Wspomaganie modelowania i oceny efektywności ESP	81
<i>G. Bocewicz, R. Wójcik, Z. Banaszak</i>	
A Preliminary Study on Local Path Planning Algorithms for High-Altitude Long Endurance UAVs	93
<i>M. Kosior, P. Przysłalka, W. Panfil, W. Moczulski, A. Sivertsen</i>	
Badanie podatności systemu sterowania robota wykorzystującego głębokie uczenie ze wzmocnieniem	105
<i>D. Giełdowski, W. Szynkiewicz, W. Dudek</i>	
System kontekstowego rozpoznawania biosygnatów	115
<i>M. Błędowski, A. Wolczowski, M. Kurzyński, P. Trajdos, J. Witkowski</i>	

Planowanie ruchu, działań i zadań

Uproszczony model systemu sterowania robota rozważnie zarządzającego przerwalnymi zadaniami	127
<i>W. Dudek</i>	
Sterowanie predykcyjne oparte na modelu dla problemu sterowania rojem robotów	137
<i>W. Domski, P. Bogdoł</i>	
Realizacja predefiniowanego planu przez robota mobilnego z wykorzystaniem ROS	147
<i>A. Węgierska, B. Cybulski, G. Granosik</i>	
Identyfikacja parametrów elastycznego przegubu manipulatora kosmicznego	157
<i>M. Wojtunik, F.L. Basmadji, G. Granosik, K. Seweryn</i>	
Lie-algebraiczna ocena konfiguracji początkowej nieholonomicznego planowania ruchu	169
<i>A. Mielczarek, I. Dulęba</i>	
Planowanie ruchu robotycznych układów nieholonomicznych z zadaną początkową wartością sterowania	179
<i>J. Ratajczak, A. Ratajczak</i>	

Roboty mobilne

Fixed-time VFO control for a unicycle	191
<i>M.M. Michalek, R.M. Sobański, M. Defoort</i>	
Zastosowanie kamer hyperspektralnych w nawigacji robotów mobilnych.....	201
<i>R. Więckowski, K. Jakubczyk, B. Siemiątkowska</i>	
Wykrywanie anomalii w zachowaniu robota usługowego z wykorzystaniem sieci LSTM	211
<i>K. Lis, W. Szyrkiewicz, E. Niewiadomska-Szyrkiewicz, K. Ciecierski</i>	

Systemy robotyczne

EARL – dziedzinowy język opisu systemów cyberfizycznych	223
<i>T. Winiarski, D. Seredyński</i>	
Meta-model systemów robotycznych	233
<i>M. Figat, C. Zieliński</i>	
Sterowanie wielopoziomowe grupą robotów mobilnych we wspólnej przestrzeni ruchu	243
<i>E. Roszkowska, J. Jakubiak</i>	