
Spis treści

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

Systemy wizyjne i sensoryczne

Mixture of poseexperts for interactionclassification in video	5
<i>W. Kasprzak, Van-Khanh Do, P. Piwowski</i>	
The utilization of sphericalcamera in simulation for service robotics	17
<i>K. Chachula, M. Stefańczyk</i>	
Active fallprevention: roboticvision in elderlycare	27
<i>D. Gruszczyński, M. Stefańczyk</i>	
Klasyfikacja postur człowieka z wykorzystaniem sieci neuronowej	39
<i>J. Cydejko, V. Dutta, T. Zielińska</i>	
Wyznaczanie kierunku przylotu sygnału z zastosowaniem metody pośredniej detekcji fazy	51
<i>B. Kreczmer</i>	
System sensoryczny wielomodalnej percepcji otoczenia – koncepcja i analiza przypadków użycia	63
<i>B. Kreczmer, K. Arent, J. Jakubiak</i>	
Ocena modeli rozpoznawania pozy ręki wykorzystujących głębokie sieci neuronowe	77
<i>I. Zubrycki, A. Wieteska</i>	
Intuicyjny interfejs programowania robota z neuronowymi modułami do interpretacji sceny	89
<i>B. Kulecki, D. Belter</i>	

Roboty medyczne i rehabilitacyjne

A concept of detecting patient hazards during exoskeleton-aided remote home motor rehabilitation	101
<i>J. Wilk, P. Falkowski</i>	
Analysis of needs and requirements of kinesiotherapists in Poland for robot design purposes	113
<i>P. Falkowski, T. Osiak, A. Pastor</i>	

Przegląd narzędzi stosowanych w pomiarach siłowników miękkich	123
<i>K. Koter, I. Dominik, I. Zubrycki</i>	

Teoria maszyn i układów mechatronicznych

Algorytm wyznaczania geometrii narzędzia	137
<i>A. Burghardt, K. Kurc, D. Szybicki, A. Ornat, M. Muszyńska</i>	
Zrobotyzowane stanowisko do mycia, suszenia i sprawdzania szczelności form odlewniczych	151
<i>K. Kurc, A. Burghardt, M. Muszyńska, P. Obal, D. Szybicki</i>	
Projekt oraz budowa zrobotyzowanego stanowiska do obróbki skrawaniem elementów odlewanych	161
<i>D. Szybicki, A. Burghardt, K. Kurc, M. Muszyńska</i>	
Prototyp dwunożnego robota balansującego z funkcją rekonfiguracji postury	171
<i>T. Ursel, M. Olinski, S. Mróz, J. Szrek</i>	
Stabilizacja przestrzennego wahadła o dwóch stopniach swobody z zastosowaniem metody adjoint	181
<i>P. Maciąg, P. Malczyk, J. Frączek</i>	
Sterowanie optymalne mechanizmem płaskim identyfikowanym z danych	191
<i>M. Pikuliński, P. Malczyk</i>	
Neuralcontrol of robotic manipulator in contact with environment	201
<i>P. Gierlak</i>	
Algorytm skalowania prędkości dla trajektorii w przestrzeni zadań	213
<i>M. Wojtyra, Ł. Woliński</i>	
Prototyp ortezy stawu kolanowego oparty na regulowanym mechanizmie czworoboku przegubowego	223
<i>M. Olinski</i>	
Monolityczny pozycjoner do mikroprzemieszczeń	233
<i>M. Czyrnek, G. Tora</i>	
Modelowanie i realizacja ruchu mobilnego robota czterokołowego z kołami Mecanum	243
<i>M. Szuster, M. Szeremeta</i>	
Badanie parametrów jazdy robota omnigąsienicowego	255
<i>M. Fiedeń, J. Bałchanowski</i>	
Panel operatorski do zrobotyzowanego systemu murarskiego (ZSM)	265
<i>R. Dindorf, J. Takosoglu, P. Woś</i>	
Innowacyjny system autonomicznego wyważania wałów	275
<i>P. Żak, M. Krygier, L. Podsędkowski, P. Wróblewski, M. Podsędkowski</i>	

Wpływ konfiguracji manipulatora na zjawiska drganiowe	285
<i>P. Gierlak, P. Pietruś</i>	
Analiza drgań robota przemysłowego ABB IRB 2400 z zastosowaniem technologii wzmocnienia ruchu	297
<i>P. Gierlak, P. Pietruś, D. Szybicki</i>	
Koncepcja zawieszenia koła rowerowego z odzyskiem energii z drgań	307
<i>J. Jonak, R. Karpiński, B. Brodacz</i>	