

SPIS TREŚCI

1.	Wprowadzenie	5
2.	Babiarz A.: Strojzenie regulatora PID metodą PSO dla robota typu capsobot	7
3.	Bocewicz G., Wójcik R., Banaszak Z.: Komputerowo wspomagane wariantowanie zrobotyzowanych systemów montażowych	15
4.	Bożejko W., Pempera J., Smutnicki Cz., Uchroński M., Wodecki M.: Dokładny algorytm sterowany metaheurystyką kwantowego wyżarzania rozwiązywania jednomaszynowego problemu szeregowania zadań	31
5.	Bożejko W., Rajba P., Wodecki M.: Analiza dostosowywania tabu search dla problemu szeregowania na jednej maszynie w warunkach niepewności	39
6.	Dorota D.: Szeregowanie online zadań wieloprocesorowych	47
7.	Flak P., Czyba R.: System detekcji oraz przeciwdziałania bezzałogowym statkom powietrznym przy użyciu technik walki radioelektronicznej	59
8.	Gałaszka A., Probiez E.: Planowanie typu STRIPS z niepewnością jako zadanie programowania liniowego mieszanego	63
9.	Głodek Ł., Bysko Sz., Nocoń W.: Nowe technologie symulacji odpowiedzią na potrzeby Przemysłu 4.0	69
10.	Grzejszczak T., Bartosiak N., Wojnar M., Skowroński K., Probiez E.: Regulacja pozycji robota społecznego w sprzężeniu zwrotnym z systemem wizyjnym	79
11.	Jagodziński M., Krystek J.: Wybrane aspekty metody DDMRP w zintegrowanym systemie informatycznym IFS APPLICATIONS	87
12.	Kasprzyk K.: Predykcja zapotrzebowania na sprężone powietrze w zależności od typu prowadzonej produkcji przy wykorzystaniu sieci neuronowych	97
13.	Krawczyk H., Orzechowski P.: Inteligentne zarządzanie usługami chmurowymi	103
14.	Krenczyk D., Skołod B.: Sekwencjonowanie produktów w mieszanych liniach montażowych z zastosowaniem algorytmów heurystycznych	119
15.	Ławrynów M., Jóźefczyk J.: Analiza warunków rozwiązywalności problemów szeregowania zadań z nieustalonymi terminami gotowości	129
16.	Olczyk A., Gałaszka A.: Wpływ modeli grafowych na czas wyszukiwania połączeń w sieci komunikacji miejskiej	137
17.	Pieńkosz K.: Problem wyznaczania minimalnego zbioru ścieżek połączeń	143
18.	Probiez E., Bartosiak N., Wojnar M., Skowroński K., Gałaszka A., Grzejszczak T.: Zastosowanie metod Tiny-MI do rozpoznawania twarzy w robotyce społecznej z wykorzystaniem robotów OhBot	151

19. Probierz E., Grzejszczak T., Gałuszka A., Bartosiak N., Wojnar M.: Co siedzi w głowie robota – gadające głowy i świat robotyki społecznej 163
20. Smutnicki Cz., Rudy J., Idzikowski R., Bożejko W.: Podejście dualne dla problemu minimalizacji ważonej sumy spóźnień z wykorzystaniem metaheurystyk 171
21. Szczepański M.: Wprowadzenie do problemu detekcji źródeł niskiej emisji na terenach wiejskich z wykorzystaniem bezzałogowych statków powietrznych .. 183
22. Zaborowski M.: Zarys metamodelu sterowania procesami w przedsiębiorstwach przemysłowych 191