

SPIS TREŚCI

1.	Wprowadzenie	5
2.	Bal A.: Nienadzorowana metoda oceny jakości segmentacji obrazów z funkcją wyboru wymaganej dokładności wyniku segmentacji	7
3.	Bal A.: Porównanie wybranych metod poprawy jakości segmentacji obiektów w postaci skupisk na przykładzie globalnej binaryzacji obrazów kometowych ...	19
4.	Bereska D., Ilewicz W., Daniec K., Koterak R., Fraś S., Jędrasiak K., Nawrat A.: Badanie wpływu temperatury na wskazania 3-osiowych czujników przyspieszenia w modułach IMU	33
5.	Biernacki K., Hudy D., Jaksik R., Skonieczna M.: Uniwersalny kalibrator dla potrzeb estymacji ilości molekuł transkryptu	41
6.	Blokesz J., Fortuna T., Jaskot K.: Robot eksperymentalny typu odwrócone wahadło	51
7.	Chwila S., Babiarz A.: Projekt systemu sterowania robotem krocącym	61
8.	Daniec K., Ilewicz W., Bereska D., Koterak R., Fraś S., Jędrasiak K., Nawrat A.: Badanie wpływu temperatury na wskazania czujników prędkości kątowej w modułach IMU	75
9.	Formanowicz D., Kozak A., Formanowicz P.: Wykorzystanie sieci Petriego do analizy stresu oksydacyjnego towarzyszącego miażdżycy	83
10.	Frąckiewicz M., Palus H.: Przestrzenno-barwna klasteryzacja pikseli w segmentacji obrazu barwnego	97
11.	Hojda M.: Algorytmy alokacji zadań w wielorobotowych systemach z ograniczeniami energetycznymi	105
12.	Ilewicz W., Gałuszka A., Skrzypczyk K.: Szacowanie niepewności pomiaru modułów IMU z czujnikami 3-osiowymi	115
13.	Klimek M., Łebkowski P.: Iteracyjne algorytmy przesunięć prawostronnych dla problemu maksymalizacji wartości bieżącej netto projektu rozliczanego etapowo	123
14.	Koszowski G.: Dwuetapowy algorytm do rozpoznawania gestów dłoni	143
15.	Krześlak M., Świerniak A.: Kiedy gołąb wygra z jastrzębiem – po staremu i nowemu	155
16.	Lalik A., Jaksik R., Puszyński K.: Rola białka p53 w regulacji ekspresji glikozylotransferaz w komórkach nowotworowych HCT116	165
17.	Łakomiec K., Fajarewicz K.: Sprzężona analiza wrażliwości automatów komórkowych	173

18.	Olczyk A., Gałuszka A.: Wydajne przeszukiwanie sieci komunikacji miejskiej w celu znalezienia k-najkrótszych ścieżek	181
19.	Primke T.: Zarządzanie projektami i ewidencja czasu pracy w mikroprzedsiębiorstwie	189
20.	Radom M., Formanowicz D., Formanowicz P.: Metody analizy ilościowych modeli systemów biologicznych opartych na sieciach Petriego	197
21.	Skonieczna M., Bensz W., Student S., Biernacki K., Widel M.: Aktywacja i inaktywacja genów ze ścieżki naprawy DNA po napromienieniu	207
22.	Skrzypczyk K., Gałuszka A., Ilewicz W., Antas T.: Synteza i badania symulacyjne algorytmu stabilizacji trasy semiautonomicznego wózka inwalidzkiego	217
23.	Śmieja J., Żabiński K.: Układy sterowania oparte na regulatorach MPC w zastosowaniach medycznych	227
24.	Trznadel T., Krystek J.: Planowanie działań w projekcie informatycznym z uwzględnieniem buforów	235
25.	Żak J.: Optimization and decision aiding in transportation and logistics	247
26.	Kimmel M.: Discrete stochastic Moran process describing progression of leukemia	255
27.	Klamka J.: Sterowalność i obserwowalność dyskretnych układów dynamicznych typu 2D	257
28.	Czech P., Wegehaupt J.: Modułowy system sterowania batyskafem	259
29.	Dudziński B., Łapiński D., Wencel K., Czyba R.: System stabilizacji wizyjnej dla bezzałogowych platform latających	267
30.	Dziadek B., Mikosz K., Knafel B., Żak K., Wrona S.: Projekt i budowa części mechanicznej dwugłowicowej drukarki 3D wysokiej dokładności	275
31.	Dziewior M., Mierzwa P., Wyleńzek D., Żuk M.: Stanowisko do badania regulatora silnika DC dla elektrycznego bolidu Silesian Greenpower	281
32.	Gniedziuk A., Melcher D., Nocoń P., Prężyna P., Strzałkowski J., Wilk P., Żarnowski S.: Eksperymentalna platforma mobilna	289
33.	Góralski M.: Projekt urządzenia do nawiercania otworów w płytkach PCB z wykorzystaniem systemu wizyjnego	297
34.	Konieczny M.: Aplikacja do sterowania batyskafem oraz wizualizacji jego pracy	303
35.	Musialik K., Szastok M., Budzan S., Wyżgolik R.: System rejestracji pozycji człowieka oparty na sensorze Microsoft Kinect	311
36.	Sanocka B., Prężyna P., Zielański T.: Projekt i budowa robota kroczącego typu hexapod	319
37.	Wencel K., Łapiński D., Rozmus M., Dudziński B., Szafrński G.: Showstand – stanowisko interakcji człowiek-bezzałogowy aparat latający	325