

– wyzwania oraz szanse dla gospodarki i obronności państwa

PROGRAM KONFERENCJI

Dzień I 27.11.2024 r.

08:00-10:00 Rejestracja uczestników

10:00-11:50 Sesja otwarcia

Powitanie gości:

Witold Luty – Dyrektor Łukasiewicz – PIMOT
Michał Ceremuga – Dyrektor WITPiS

Wystąpienia powitalne gości honorowych

Prezentacja Instytutów:

Witold Luty – Dyrektor Łukasiewicz – PIMOT
Michał Ceremuga – Dyrektor WITPiS

Referaty inauguracyjne:

Artur Dubrawski – Carnegie Mellon University
płk. Tomasz Zaremba – Departament Innowacji, MON

11:50-12:00 Przerwa kawowa

12:00-13:00 Sesja I – posterowo-technologiczna

POSTERY

- Maciej Osiewicz (Łukasiewicz – Instytut Lotnictwa): Wyzwania systemów przeciwbłędzeniowych w bezzałogowych lotach transportowych
- Paweł Harnatkiewicz (KOMES/ Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej): Wpływ parametrów metody Rainflow na sposób wyliczania liczby cykli i sposób wyodrębnienia składników historii obciążenia o zmiennej amplitudzie w opisie poligonowych pomiarów eksploatacyjnych pojazdów specjalnych
- Leszek Musik (KOMES/ Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej): Badania terenowe jako podstawa wyznaczenia oddziaływań dla obliczeń wytrzymałości doraźnej i zmniejszenia konstrukcji nośnej sub-ramy pod zabudowę wojskowego pojazdu specjalnego dla użytku cywilnego
- Arkadiusz Załęski (Politechnika Śląska): Optymalizacja parametryczna liniowego łożyska kulowego z czteropunktowym połączeniem w kolumnie kierowniczej Steer-by-wire za pomocą algorytmu genetycznego
- Artur Moradewicz (Łukasiewicz – Instytut Elektrotechniki): Zintegrowany układ napędowy współpracujący z indukcyjnym systemem zasilania bezprzewodowego
- Patryk Dombrowski (Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Motoryzacji): Realizacja funkcji jezdnych w pojazdach autonomicznych
- Michał Nowicki (Politechnika Poznańska): Autonomia łązków w kosmosie
- Michał Wendeker (Autonomy Now sp. z o.o.): Nowa generacja Systemów autonomicznych – Przegląd systemów AI rozwijanych w Automotive i Defence
- Krzysztof Podkowski (SIMCREATEC) : Modułowa platforma EAGLE, jako baza dla budowy pojazdów specjalistycznych, w tym autonomicznych i zdalnie sterowanych
- Jarosław Stepień (WiRan sp. z o.o.): Czujniki radarowe i optyczne na pojazdach
- Dariusz Bułka (CYBID sp. z o.o. sp. k.): Autonomizacja pojazdu szynowego – techniczne aspekty prototypowego sterowania tramwajem
- Andrzej Dębowski (Wojskowa Akademia Techniczna im. Jarosława Dąbrowskiego) : Pojazdy w skali, jako narzędzie testowania algorytmów pojazdów o wysokim stopniu automatyzacji
- Rafał Kurianowicz (Łukasiewicz – Instytut Technik Innowacyjnych EMAG): Rola i zadania Instytutu Łukasiewicz – EMAG

POKAZ TECHNOLOGII POJAZDÓW

- Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Motoryzacji: Platforma badawcza do badań układów automatyzacji pojazdów
- Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Motoryzacji: Platforma Autonomiczna Wsparcia Operacyjnego PAWO
- Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej: KUNA
- STEKOP S.A. i Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej: TAERO
- SIMCREATEC: eVan
- Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Automatyki i Pomiarów PIAP: PIAP HUNTER i PIAP IBIS
- Aptiv Services Poland S. A.: Samochód pokazowo-testowy: BMW iX xDrive40

13:00-14:00 Przerwa obiadowa

14:00-15:40 Sesja II – plenarna

(moderator: dr hab. inż. prof. IES Wojciech Wach)

- Wojciech Wach (Instytut Ekspertyz Sądowych w Krakowie): Wyzwania rekonstrukcji wypadków drogowych w dobie zaawansowanej automatyzacji
- Jakub Faryś (Polski Związek Przemysłu Motoryzacyjnego): Pojazdy Autonomiczne – oczekiwania a rzeczywistość
- Sławomir Lewandowski (Ministerstwo Infrastruktury) : Formalne i organizacyjne uwarunkowania wdrażania automatyzacji na drogach w Polsce
- Michał Burtowy (Michał Burtowy Kancelaria Adwokacka): Co wiemy o prawnej stronie autonomizacji ruchu pojazdów?
- Jakub Makowski (Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Motoryzacji): Układy automatyzujące jazdę w świetle badań homologacyjnych
- Michał Wróblewski (Łukasiewicz – Instytut Innowacji i Technologii ITECH): Czy Polki i Polacy boją się samochodów autonomicznych? Wyniki badań ilościowych i jakościowych nad społeczną akceptacją technologii
- Marcin Koziały (Urząd Miejski w Jaworznie): Droga Miasta Jaworzna do transportu zautomatyzowanego

15:40-15:50 Przerwa kawowa

15:50-17:30 Sesja III – plenarna

(moderator: dr hab. inż. Lech Starczewski, prof. WITPiS)

- Grzegorz Ślaski (Politechnika Poznańska): Ewolucja roli torów testowych w rozwoju systemów ADAS i CAVs: przykłady, wyzwania, metody wskaźniki oceny
- Konrad Małek (Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Motoryzacji): System autonomii dla bezzałogowych pojazdów lądowych: Dual-use w zastosowaniach cywilnych i wojskowych
- Michał Poloficzek (Autonomous Systems sp. z o.o.): Technologia w systemie autonomii
- Patryk Szwałkowski (Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Motoryzacji): Proces mapowania dróg i tworzenia baz danych scenariuszy drogowych na potrzeby modeli AI do detekcji przeszkód przez pojazd zautomatyzowane
- Piotr Bando (Aptiv Services Poland S.A.): Laserowe oko samochodu autonomicznego – wyzwania oraz zalety technologii infrared Vertical Cavity Surface Emitting Laser dla optycznych systemów śledzenia obiektów
- Michał Nowicki (Politechnika Poznańska): Nowe scenariusze autonomii dla nietypowych pojazdów z wykorzystaniem otwartego oprogramowania Autoware
- Maciej Dryjański (AVL Software and Functions GmbH sp. z o.o. - Oddział w Polsce): Technologies and Solutions for Next Generation Military Mobility

17:30-17:40 Przerwa kawowa

17:40-19:20 Sesja IV – plenarna

(moderator: prof. dr hab. inż. Bogdan Żółtowski)

- Tomasz Pusty (Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej): Wymuszenie sinusoidalne kołem kierownicy jako metoda oceny stanu technicznego pojazdu autonomicznego
- Marcin Wróblewski (CHEMA sp. z o.o./ Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej): Topologie sieci komunikacyjnych oraz algorytmy wyboru lidera dla rojów bezzałogowych pojazdów lądowych
- Patryk Płochocki (Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej): System Analizy Niezawodności Pojazdów jako narzędzie wspomagania procesu eksploatacji załogowych i bezzałogowych pojazdów wojskowych
- Marek Nowakowski (Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej): Nawigacja pojazdu bezzałogowego w warunkach zakłóceń GPS
- Włodzimierz Kupicz (Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej): Nowoczesna aparatura i infrastruktura do badań pojazdów bezzałogowych i autonomicznych Laboratorium Badań Pojazdów Wojskowego Instytutu Techniki Pancernej i Samochodowej

- Sebastian Jakubowski (Huta Stalowa Wola S.A.): Autonomia poziomu trzeciego w pojazdach gąsienicowych do zastosowań militarnych: Architektura systemu opartego na fuzji danych
- Rafał Więckowski (Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Automatyki i Pomiarów PIAP): Badania funkcjonalności robota PIAP HUNTER podczas FEX-24

19:20-20:00 Przerwa

20:00-02:00 Uroczysta kolacja

Dzień II 28.11.2024 r.

10:00-11:40 Sesja V – plenarna

(moderator: dr hab. inż. prof. WAT Dariusz Żardecki)

- Dariusz Żardecki (Wojskowa Akademia Techniczna im. Jarosława Dąbrowskiego): Automatyczne kierowanie samochodem w kontekście teorii sterowania
- Katarzyna Kijania (Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Motoryzacji): Skuteczność lokalizacji platformy autonomicznej dla warunków z ograniczonym GNSS
- Marian Janusz Łopatka (Wojskowa Akademia Techniczna im. Jarosława Dąbrowskiego): Platformy taktycznego wsparcia logistycznego
- Anna Kalbarczyk (Politechnika Warszawski): Innowacyjne systemy obserwacyjne dla platform bezzałogowych
- Mateusz Ziubiński (Wojskowa Akademia Techniczna im. Jarosława Dąbrowskiego): Technologia, badania i zastosowania bezzałogowych pojazdów lądowych
- Daniel Sterniczuk (Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Motoryzacji): Bezpieczeństwo elektromagnetyczne pojazdów zautomatyzowanych
- Janusz Będkowski (Instytut Podstawowych Problemów Techniki PAN): Open- hardware oraz open-source do tworzenia mapy otoczenia dla bezzałogowych pojazdów lądowych

11:40-11:50 Przerwa kawowa

11:50-13:45 Sesja VI – promocyjno-przemysłowa

(moderator: płk. dr hab. inż. Mariusz Wesolowski)

- Eliza Kotowska (AVL List GmbH sp. z o.o. Przedstawicielstwo w Polsce): AVL Driveline Test Systems for HD Applications
- Eryk J. Lipiński (GPS.PL Eryk J. Lipiński): Nawigacja w ścisłej zabudowie i przy zakłóceniach GNSS. Komponenty do ustalania pozycji geograficznej i orientacji przestrzennej pojazdu w ofercie firmy GPS.PL
- Paulina Woroniecka (Łukasiewicz – Instytut Lotnictwa): Możliwości Łukasiewicz – ILOT w zakresie autonomii transportu
- Piotr Gawęcki (EC TEST Systems sp. z o.o.): Systemy pomiarowe w ofercie EC TEST Systems, stosowane w testach pojazdów bezzałogowych i autonomicznych
- Krzysztof Kulesza (STEKOP S.A.): Pojazdy bezzałogowe w terenie przygodnym
- Leszek Musik i Paweł Harnatkiewicz (KOMES/ Wojskowy Instytut Techniki Pancernej i Samochodowej): KOMES odpowiedzą na potrzebę specjalistycznych analiz numerycznych i akredytowanych badań pojazdów i urządzeń
- Tomasz Krakówka (Łukasiewicz – Przemysłowy Instytut Automatyki i Pomiarów PIAP): Łukasiewicz - PIAP – roboty mobilne
- Krzysztof Królikowski (Forcepol): Technologie i systemy Forcepol w zakresie bezzałogowych pojazdów lądowych
- Krzysztof Podkowski (SIMCREATEC): Wielofunkcyjny, modułowy, auto- nomiczny pojazd terenowy o napędzie elektrycznym - założenia projektowe, zastosowanie, budowa, badania i symulacje

13:45-14:00 Podsumowanie i zakończenie konferencji:

Witold Luty – Dyrektor Łukasiewicz – PIMOT
Michał Ceremuga – Dyrektor WITPiS

14:00-15:00 Obiad