

WYDZIAŁ EKONOMII I ZARZĄDZANIA

ZDALNY ETAP CENTRALNY V EDYCJI OGÓLNOPOLSKIEJ OLIMPIADY WIEDZY O BEZPIECZEŃSTWIE I OBRONNOŚCI NA WYDZIALE EKONOMII I ZARZĄDZANIA



19 marca Wydział Ekonomii i Zarządzania Uniwersytetu Zielonogórskiego miał przyjemność gościć uczestników etapu centralnego piątej edycji Olimpiady Wiedzy o Bezpieczeństwie i Obronności skierowanej do uczniów szkół ponadgimnazjalnych. Wydział Ekonomii i Zarządzania od początku jest współorganizatorem olimpiady, nad którą pieczę na poziomie okręgowym sprawuje Przewodniczący Komitetu Okręgowego Olimpiady, Dziekan Wydziału Ekonomii i Zarządzania dr hab. inż. Piotr Kutłyk, prof. UZ.

Olimpiada Wiedzy o Bezpieczeństwie i Obronności organizowana jest przez Uniwersytet Warszawski (Wydział Nauk Politycznych i Studiów Międzynarodowych) we współpracy z wiodącymi ośrodkami akademickimi z całego kraju. W Olimpiadzie uczestniczą - uczniowie szkół ponadgimnazjalnych - walczą o 36 indeksów na studia w zakresie bezpieczeństwa w renomowanych wyższych uczelniach oraz o cenne nagrody rzeczowe ufundowane przez sponsorów. Olimpiada jest wpisana na listę prowadzonych przez Ministerstwo Edukacji Narodowej olimpiad interdyscyplinarnych. W roku 2020/2021 tematyka zmienna dotyczyła *Sił Zbrojnych w systemie bezpieczeństwa narodowego Rzeczypospolitej Polskiej*.

Przebieg tegorocznej edycji uzależniony był od sytuacji epidemicznej, stąd etap okręgowy przyjął formę testu zdalnego, który uczniowie pisali w swoim miejscu zamieszkania. Etap ten wyłonił 10 laureatów, zakwalifikowanych do etapu centralnego. Organizatorzy pokładali duże nadzieje na przeprowadzenie finałowego starcia w formie dotychczasowej, tj. stacjonarnej. Niestety sytuacja epidemiczna wymusiła przeprowadzenie finału również w formie zdalnej. Jediną zmianą w odniesieniu do etapu okręgowego była decyzja o przeprowadzeniu I części finału Olimpiady - testu finałowego - w okręgach uczniów.

Dziesięciu uczestników z województwa lubuskiego, pod czujnym okiem Zastępcy Przewodniczącego Komitetu Okręgowego, dr Magdaleny Daleckiej-Zaborowskiej oraz Sekretarza, dr inż. Jarosława Siudy, przystąpiło do zdalnego pisania testu finałowego.

Druga część finału Olimpiady miała formę w pełni zdalną dla uczniów - całość prowadzonego quizu finałowego oraz Gali Finału można

było śledzić na fanpage'u Olimpiady na FB, kanale YouTube i na fanpage'u Wydziału Nauk Politycznych i Studiów Międzynarodowych Uniwersytetu Warszawskiego.

Laureatami V edycji Olimpiady Wiedzy o Bezpieczeństwie i Obronności z okręgu lubuskiego zostali: Miłosz Mejszaj (wszedł do quizu finałowego) oraz Natalia Świdarska. Wśród finalistów znaleźli się: Wiktor Pohrebny, Kornel Kuroski, Kacper Rosiennik oraz Mikołaj Chaszczewski.

Laureatom, finalistom oraz ich opiekunom serdecznie gratulujemy!

Magdalena Dalecka-Zaborowska

<https://www.facebook.com/OlimpiadaWoBiO/photos/a.104840004273948/456513235773288>



WYDZIAŁ INFORMATYKI, ELEKTROTECHNIKI I AUTOMATYKI

SEMINARIUM DYSCYPLINY INFORMATYKA TECHNICZNA I TELEKOMUNIKACJA



PRELEGENT MGR INŻ. KRZYSZTOF ŁAKOMY

29 kwietnia 2021 r. na Wydziale Informatyki, Elektrotechniki i Automatyki w ramach dyscypliny Informatyka Techniczna i Telekomunikacja odbyło się seminarium w trybie zdalnym (za pośrednictwem *Google Meet*). Seminarium otworzył przewodniczący seminarium prof. dr hab. Roman Gielerak, który przywitał przybyłych gości dostępnych online.

Prelegent - mgr Krzysztof Łakomy, (Instytut Automatyki i Robotyki, Wydział Automatyki, Robotyki i Elektrotechniki, Politechnika Poznańska,) - przedstawił prezentację dotyczącą układów sterowania odpornego VFO-ADR dla robotów mobilnych w zadaniach ruchu przestrzennego.

Temat wystąpienia odnosi się do badań realizowanych w ostatnich latach przez prelegenta, które stały się podstawą rozprawy doktorskiej. W ramach prezentacji omówiona została kaskadowa struktura sterowania VFO-ADR (ang. Vector Field Orientation - Active Disturbance Rejection). Zaprojektowano ją w celu realizacji precyzyjnych zadań ruchu dla zrobotyzowanych pojazdów poruszających się w przestrzeni trójwymiarowej. Przyjęta kaskadowa struktura sterowania umożliwiła rozdzielanie problemu projektowania sterownika na osobne podsystemy, wyrażonych na poziomie kinematyki i dynamiki robota, i przez to przypomina sposób projektowania systemów sterowania przeznaczonych dla obiektów nieholonomicznych. Rezultatem wykorzystania metody aktywnej redukcji zakłóceń (ADR) w ramach sterownika wewnętrznej pętli sterowania jest znaczące uodpornienie proponowanej metody na niepewności modelu obiektu oraz na wpływ zakłóceń zewnętrznych. Dodatkowo, struktura VFO-ADR umożliwia realizację zadań śledzenia trajektorii oraz od-

tworzenia ścieżki nieparametrycznej przez obiekty w pełni dosterowane oraz przez obiekty niedosterowane o charakterystycznym, torpedopodobnym układzie elementów wykonawczych. Oprócz prezentacji wyników analitycznych, pokazano także ważne rezultaty symulacyjne oraz wyniki eksperymentalne stanowiące podsumowanie prac dotyczących realizacji rozprawy doktorskiej autora wystąpienia.

Marek Sawerwain

