

OŚWIADCZENIE WSPÓŁAUTORA

Dr hab. inż. Stefan Domek, prof. ZUT

Szczecin, 19 czerwca 2012r.

Zachodniopomorski Uniwersytet
Technologiczny w Szczecinie
Wydział Elektryczny
Katedra Automatyki Przemysłowej i Robotyki
Ul. Sikorskiego 37
70 – 313 Szczecin

OŚWIADCZENIE

Oświadczam, że w pracy: Skoczowski S., Domek S., Pietruszewicz K., Broel-Plater B., A method for improving the robustness of PID control, IEEE Transactions on Industrial Electronics, Vol. 52 (2005) no. 6, s. 1669 – 1676, mój udział polegał na opracowaniu założeń teoretycznych przedstawionych algorytmów, dyskusji uzyskanych wyników oraz większości prac redakcyjnych. Udział w powstaniu tej pracy oceniam na 60%.

Oświadczam, że w pracy: Domek S., Dworak P., Pietruszewicz K., Zintegrowany system monitorowania warunków pracy układu napędowego obrabiarki sterowanej numerycznie, Przegląd Elektrotechniczny, nr 6 (2010), s. 113 – 115, mój udział wynikający z kierowania projektem, w ramach którego opracowano przedstawiony system polegał na dyskusji założeń merytorycznych i redakcyjnych pracy. Udział w powstaniu tej pracy oceniam na 20%.

Oświadczam, że w pracy: Domek S., Pietruszewicz K., Mechatronika w doskonaleniu konwencjonalnych urządzeń technicznych na przykładzie obrabiarki wielofunkcyjnej, Przegląd Elektrotechniczny, nr 9 (2009), s. 81 – 87, mój udział wynikający z kierowania projektem, w ramach którego opracowano przedstawiony system polegał na dyskusji założeń merytorycznych i redakcyjnych pracy oraz dyskusji przedstawionych w niej wyników. Udział w powstaniu tej pracy oceniam na 50%.

Podpis



OŚWIADCZENIE KIEROWNIKA PROJEKTU BADAWCZEGO

Dr hab. inż. Stefan Domek, prof. ZUT

Szczecin, 19 czerwca 2012r.


Zachodniopomorski Uniwersytet
Technologiczny w Szczecinie
Wydział Elektryczny
Katedra Automatyki Przemysłowej i Robotyki
Ul. Sikorskiego 37
70 – 313 Szczecin

OŚWIADCZENIE

Oświadczam, że dr inż. Krzysztof Pietrusewicz był głównym wykonawcą kierowanego przeze mnie projektu badawczego rozwojowego **R03 042 02: „Opracowanie i badania prototypu obrabiarkowego zespołu posuwowego z napędami liniowymi sterowanego w dwóch osiach z układu CNC o otwartej architekturze”, 2007–2010**, a Jego wkład w powstanie pracy polegał na:

- określeniu założeń struktury otwartego systemu sterowania i nadzoru zespołu posuwowego obrabiarki CNC,
- opracowaniu procedur oprogramowania bazowego dla celów podstawowych funkcji sterowania ruchem, wizualizacji i wymiany danych z urządzeniami zewnętrznymi w systemie sterowania obrabiarką
- opracowaniu i implementacji podstawowych funkcji sterowania i wizualizacji bazowej wersji otwartego systemu sterowania obrabiarkowego zespołu posuwowego,
- opracowaniu dokumentacji bloków interfejsów modułów korekcyjnych otwartego systemu sterowania obrabiarkowego zespołu posuwowego,
- opracowaniu dokumentacji, implementacji zaawansowanych funkcji bazowego systemu sterowania oraz wstępnym doborze parametrów serwonapędów,
- opracowaniu i implementacji zaawansowanych funkcji interfejsu operatora studialnego modelu obrabiarki na potrzeby wymiany danych z warstwą biznesową przedsiębiorstwa,
- konfiguracji parametrów bazowej wersji systemu (wraz z układem serwonapędowym) sterowania obrabiarkowym zespołem posuwowym.

Jego udział procentowy szacuję na **45%**


.....
Podpis Kierownika projektu