

I Konferencja
TRANSPORT AUTONOMICZNY

Gdynia 10 grudnia 2024
Wydział Nawigacyjny, Uniwersytet Morski w Gdyni

PROGRAM

0800 - 0900	Rejestracja Wydział Nawigacyjny Uniwersytet Morski w Gdyni			
0900 - 0920	Otwarcie Konferencji: prof. dr hab. inż., kpt. żw. Adam Weintrit , Rektor UMG Marcin Trela , Wiceprezes Urzędu Transportu Kolejowego Marcin Ślęzak Dyrektor, Instytut Transportu Samochodowego Grzegorz Pettke Prezes Zarządu PRS Marek Pawlik , Zastępca Dyrektora ds. <i>Interoperacyjności Kolei</i> , Instytut Kolejnictwa Anna Białkowska , Zastępca Dyrektora Urząd Morski w Gdyni			
0920 - 1020	Sesja plenarna Prowadzący: Zbigniew Burciu, Adam Weintrit			
0920 - 0935	Andrzej Chudzikiewicz, Andrzej Krzyszkowski , <i>Autonomia w transporcie kolejowym</i>			
0935 - 0950	Aleksandra Lubowska , Zastępca Kierownika Ośrodka ds. IMO <i>Prace IMO nad tematyką żeglugi autonomicznej/MASS</i>			
0950 - 1005	Cezary Szczepański <i>Status quo and challenges of autonomous UAV operation</i>			
1005- 1020	T. Abramowicz-Gerigk, J. Soszyńska Budny, Z. Burciu, A. Weintrit <i>SM Model of MASS voyoge safety</i>			
1020 - 1050	Przerwa kawowa			
1050 - 1210	Sesja przedpołudniowa			
	Prowadzący: T. Abramowicz-Gerigk A. Chudzikiewicz	Prowadzący: J. Lisowski R. Szałpczyński,	Prowadzący: A. Lazarowska, M. Gucma,	Prowadzący: A. Łebkowski A. Przybyłowski
1050 -1110	A.Chudzikiewicz, A. S. Krzyszkowski, S. Cisowski <i>Impact of Acc And Acc+ Systems on The Safety of Autonomous Vehicles - Case Study</i>	M. Zyczkowski, P. Krata, Z. Szozda <i>Ship Weather Routing Based on a Deterministic Algorithm with Safety Constraints Preventing Surf-Riding - A Case Study</i>	A. Lazarowska <i>The Design Process of Collision Avoidance Algorithms for Ships to be Applied in the Autonomous Navigation System</i>	A. Wawrzyńska, A. Przybyłowski M. Baziuk <i>Sustainable and novel solutions in inland urban transport - Gdynia city port case study</i>
1110 - 1130	M. Tomera <i>Controlling the motion of an autonomous surface vessel on the cruise route. Experimental results</i>	N. Ziółkowska, J. Szałpczyńska <i>Towards reliable PNT data for autonomous shipping</i>	M. Gucma, P. Hatłas-Sowińska <i>Secure Ship-to-Ship Communication in mixed models of ontology Using Blockchain Technology</i>	M. Rybczak <i>PSO method for optimising objective function weights for ship model control</i>
1130 - 1150	M. Łącki <i>Detection of floating objects on the sea surface with deep neural networks</i>	J. Lisowski <i>Supporting Maritime Autonomous Systems with Intelligent and Game Control Methods</i>	J. Stępień, D. Zmysłowski <i>Review of Radionavigation Solutions and Localization Methods for Maritime Autonomous Platforms</i>	W. Koznowski, A. Łebkowski <i>Autonomous Harbor Tug Formation Control System</i>
1150 - 1210	J. Koszelew, G. Starzec, M. Starzec, M. Wrona <i>Enhancing ETA Accuracy in Autonomous Transport Systems with Historical Travel Data</i>	R. Szałpczyński, J. Szałpczyńska <i>Multi-objective weather routing for Maritime Autonomous Surface Ships (MASS)</i>	W. Cieśliak, S. Freda <i>Autonomy in watercraft, a review of yacht steering assistance systems</i>	J. Wnorowski, A. Łebkowski <i>The concept of an autonomous anchor-based positioning system.</i>

- 1210 - 1300 Przerwa obiadowa (Wydział Nawigacyjny UMG)
- 1300 - 1430 Panel dyskusyjny, prezentacja prac B+R z obszaru żeglugi autonomicznej.
Moderator dr inż. **Krzysztof Wróbel**
Uczestnicy:
K. Zwolak, (K2Sea), **P. Wołajsza** (PM Szczecin), **A. Lazarowska** (UMG), **P. Zalewski** (PM Szczecin),
Z. Peplowska-Dąbrowska (UMK), **J. Szłapczyńska** (PG),
B. Stępień (UJ), **Ł. Kulas** (PG), **I. Rusiecki** (SimLE PG), **M. Gil** (UMG), **J. Pietraszkiewicz** (NavSim
Polska)
- 1430-1445 Przerwa kawowa
- Sesja posterowa
- W. Koznowski, A. Łebkowski**
Autonomous harbor tug path planning with radar plot fitness evaluation evolutionary algorithm
- J. Wronowski, A. Łebkowski**
Optimizing energy consumption with anchor-based positioning system
- R. Łukasik**
Implementation of selected solutions from AGV technologies to enhance autonomous heavy cargo transport between terminals in the Arctic region of Norway.
- 1445 - 1600 Panel dyskusyjny dotyczący kształcenia na kierunku Żegluga autonomiczna
Moderatorzy:
dr hab. **Sambor Guze**, prof. UMG - Prorektor ds. kształcenia
dr hab. inż. **Tomasz Neumann**, prof. UMG - Dziekan Wydziału Nawigacyjnego

Przewodniczący Komitetu Organizacyjnego
prof. dr hab. inż., kpt. żw. Zbigniew Burciu

Przewodniczący Komitetu Naukowego
prof. dr hab. inż., kpt. żw. Adam Weintrit