

wzmacniającego przylegają nitki rozrywające tę powłokę charakteryzujący się tym, że jego powłokę zewnętrzną (6) stanowi polietylen o wysokiej gęstości lub polipropylen zawierający w swej masie szklane mikrokulki o średnicy wynoszącej od 0,10 mm do 0,85 mm, przy czym koncentracja mikrokulek w masie tworzywa powłoki zewnętrznej (6) wynosi od 1% do 30% objętościowo.

(4 zastrzeżenia)

A1 (21) 414132 (22) 2015 09 24

(51) G06F 17/00 (2006.01)

G06Q 50/00 (2012.01)

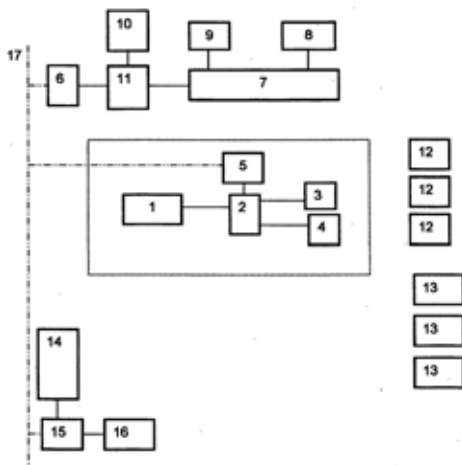
(71) PRZEMYSŁOWY INSTYTUT AUTOMATYKI I POMIARÓW PIAP, Warszawa

(72) GOSZCZYŃSKI TADEUSZ

(54) Układ automatyzacji stanowisk serwisu wózków

(57) Układ automatyzacji stanowisk serwisu wózków wyposażony w zestaw urządzeń do obsługi sterowania oraz ma stanowisko komunikacji z klientem, jest zaopatrzone w specjalizowany system robotowy (1), wyposażony w sterownik (2) i połączone z nim kamery wizyjne (3), służące do lokalizacji elementów naprawianego wózka oraz ma połączoną do sterownika (2) pamięć stałą (4), zawierającą dokumentację serwisowe wszystkich obsługiwanych typów wózków oraz połączony ze sterownikiem (2) węzeł (5) lokalnej sieci bezprzewodowej (17), a ponadto stanowisko serwisowe jest wyposażone w serwer sieci Internet (11) oraz połączony z nim serwer (6) bezprzewodowej lokalnej sieci komunikacyjnej (17), której węzeł (8) znajduje się w każdym naprawianym wózku.

(2 zastrzeżenia)



A1 (21) 414128 (22) 2015 09 24

(51) G07B 15/02 (2011.01)

G07F 17/24 (2006.01)

G07C 1/30 (2006.01)

(71) KONDRACKI BOGDAN NEW CUT, Warszawa

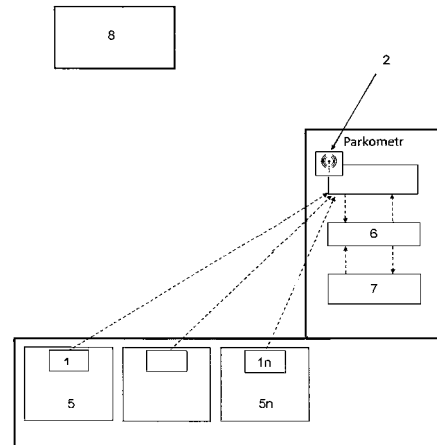
(72) KONDRACKI BOGDAN

(54) Automatyczny system parkingowy

(57) Automatyczny system parkingowy rejestrujący zajęte miejsca parkingowe, wyposażony w czujniki obecności pojazdu na miejscu parkingowym usytuowane w podłożu parkingu oraz wyposażony w mający moduł pobierania opłat parkometr, wyposażony w moduł komunikacyjny (2) sprzężony z jednostką centralną (6), z którą jest sprzężony również moduł pobierania opłat (7), przy czym z jednostką centralną (6) są sprzężone bezprzewodowo czujniki obecności pojazdu (1.....1n) umieszczone na miejscach parkingowych (5.....5n), w podłożu parkingu, przy czym moduł pobierania opłat (7) po odebraniu z czujnika obecności pojazdu (1.....1n) przesyła informację do jednostki centralnej (6), w którym zapisywane są informacje dotyczące zajętości miejsca parkingowego (5.....5n), wniesienia opłaty oraz opłaconego czasu, przy czym po upływie opłaconego czasu parkowania, jednostka cen-

tralna (6) generuje sygnał o braku opłaty za zajęcie określonego miejsca parkingowego (5.....5n) i przesyła ten sygnał do modułu komunikacyjnego (2).

(3 zastrzeżenia)



A1 (21) 414042 (22) 2015 09 22

(51) G08G 1/0962 (2006.01)

G08G 1/095 (2006.01)

G06F 19/00 (2011.01)

(71) AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA

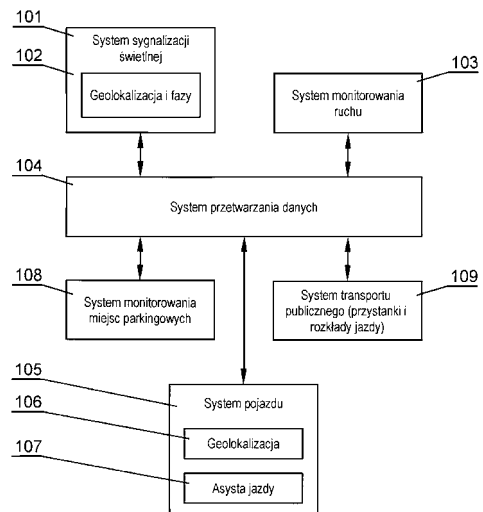
IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE, Kraków

(72) MALINOWSKI PAWEŁ MICHAŁ;

SUCHY JÓZEF SZCZEPAN

(54) Inteligentny system transportowy i sposób wykorzystania inteligentnego systemu transportowego

(57) Sposób wykorzystania inteligentnego systemu transportowego charakteryzuje się tym, że obejmuje następujące kroki: odczytuje się pozycję pojazdu i określa kierunek ruchu pojazdu; określa się najbliższą sygnalizację świetlną w oparciu o pozycję pojazdu i kierunku ruchu pojazdu; określa się odległość pomiędzy pojazdem a najbliższą sygnalizacją świetlną; określa się fazę najbliższej sygnalizacji świetlnej i pozostały czas jej trwania; określa się liczbę pojazdów w grupie pojazdów pomiędzy pojazdem a najbliższą sygnalizacją świetlną oraz na podstawie określonych danych wylicza się optymalną prędkość dla pojazdu i przesyła się wynik tego obliczenia do pojazdu. Zgłoszenie obejmuje też inteligentny system transportowy, charakteryzujący się tym, że zawiera: system sygnalizacji świetlnej (101) podający dane dotyczące geolokalizacji i faz sygnalizacji świetlnej; system monitorowania ruchu (103) przystosowany do określania ilości pojazdów znajdujących się pomiędzy



określonym pojazdem a określoną sygnalizacją świetlną; serwer przetwarzający dane (104) komunikacyjnie połączony z systemami klienckimi obecnymi w pojazdach (105), gdzie każdy system kliencki zawiera moduł geolokalizacji (106), przystosowany do podawania informacji na temat lokalizacji danego pojazdu; przy czym serwer przetwarzający dane (104) jest przystosowany do wykonywania wszystkich kroków sposobu.

(8 zastrzeżeń)

A1 (21) 414009 (22) 2015 09 15

(51) G09B 23/30 (2006.01)

A61F 2/02 (2006.01)

B29C 33/38 (2006.01)

(71) POLITECHNIKA RZESZOWSKA

IM. IGNACEGO ŁUKASIEWICZA, Rzeszów

(72) KUDASIK TOMASZ; MIECHOWICZ SŁAWOMIR

(54) Sposób odwzorowania złożonych obiektów cienkościennych

(57) Sposób odwzorowania złożonych obiektów cienkościennych polega na tym, że w pierwszym etapie tworzy się obraz tomograficzny modelowanego obiektu, na podstawie tego obrazu wykonuje się trójwymiarowy model numeryczny i tworzy na jego podstawie wirtualny model siatkowego STL, który wykorzystuje się w metodzie szybkiego prototypowania do wykonania modelu woskowego obiektu, model taki następnie pokrywa się co najmniej jedną cienką warstwą silikonu, po uzyskaniu żądanej grubości ścianki wytapia się model woskowy.

(6 zastrzeżeń)

A1 (21) 414115 (22) 2015 09 23

(51) G10L 15/22 (2006.01)

G06T 7/20 (2006.01)

(71) POLITECHNIKA GDAŃSKA, Gdańsk

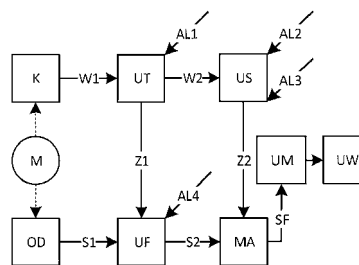
(72) CZYŻEWSKI ANDRZEJ; BARTOSZEWSKI PIOTR; ŁOPATKA KUBA; KOTUS JÓZEF; SZWOCH GRZEGORZ

(54) Sposób i układ do komunikacji człowieka z samoczynnymi maszynami, zwłaszcza w celu wydawania poleceń głosowych

(57) Sposób do komunikacji człowieka z samoczynnymi maszynami, zwłaszcza w celu wydawania poleceń głosowych, odebranych z odbiornika dźwięku (OD), polegający na rejestrowaniu twarzy użytkownika przez odbiornik wizyjny (K) i generowaniu sygnałów lokalizujących jego twarz oraz aktywność ust, charakteryzuje się tym, że w układzie detekcji twarzy (UT) implementuje się pierwszy algorytm (AL1), realizujący zadanie lokalizacji twarzy w sygnale wizyjnym (W1). W układzie detekcji ust (US) implementuje się drugi algorytm (AL2), realizujący wykrywanie aktywności ust w sygnale wizyjnym (W1) obrazującym obszar twarzy oraz implementuje się trzeci algorytm (AL3), realizujący pomiar aktywności ust w oparciu o estymatę kontur ust wokół wewnętrznych krawędzi górnej i dolnej wargi. Do odbiornika dźwięku (OD), korzystnie macierzy mikrofonów lub akustycznej sondy natężeniowej, podłącza się układ filtracji kierunkowej (UF), w którym implementuje się czwarty algorytm (AL4) realizujący filtrację przestrzenną, po czym sygnał zawierający informację o lokalizacji twarzy (Z1) przesyła się z układu detekcji twarzy (UT) do układu filtracji kierunkowej (UF), a sygnał zawierający informację o aktywności ust (Z2) przesyła się z układu detekcji ust (US) do modulatora amplitudowego (MA). Odebrany sygnał mowy (S1) z odbiornika dźwięku (OD) poddaje się filtracji przestrzennej w układzie filtracji kierunkowej (UF), a przefiltrowany sygnał mowy (S2) kieruje się do modulatora amplitudowego (MA), w którym ingeruje się w wartość amplitudy przesłanego przefiltrowanego sygnału mowy (S2) w ten sposób, że fragmenty sygnału niezawierające mowy zeruje się, a jednocześnie wzmacnia się korzystnie przefiltrowany sygnał mowy (S2) rejestrowany w momentach czasu, w których przy pomocy trzeciego algorytmu (AL3) wykrywa się aktywności ust. Uzyskany zmodyfikowany sygnał mowy (SF), przekazuje się do układu rozpoznawania mowy (UM),

z którego rozpoznaną komendę przekazuje się do układu wykonawczego (UW) maszyny samoczynnej. Wynalazek obejmuje również układ do realizacji sposobu.

(4 zastrzeżenia)



A1 (21) 414116 (22) 2015 09 23

(51) G10L 15/25 (2013.01)

G10L 21/0208 (2013.01)

G10L 25/78 (2013.01)

(71) POLITECHNIKA GDAŃSKA, Gdańsk

(72) CZYŻEWSKI ANDRZEJ; BARTOSZEWSKI PIOTR; ŁOPATKA KUBA; KOTUS JÓZEF; SZWOCH GRZEGORZ

(54) Sposób i układ do poprawy jakości sygnału mowy w systemach rozpoznawania mowy i komunikacyjnych

(57) Sposób poprawy jakości sygnału mowy w systemach rozpoznawania mowy i komunikacyjnych, który odebrany jest z odbiornika dźwięku (OD), polegający na rejestrowaniu twarzy użytkownika przez odbiornik wizyjny (K) i generowaniu sygnałów lokalizujących jego twarz oraz aktywność ust, charakteryzuje się tym, że w układzie detekcji twarzy (UT) implementuje się pierwszy algorytm (AL1) realizujący zadanie lokalizacji twarzy w sygnale wizyjnym (W1). W układzie detekcji ust (US) implementuje się drugi algorytm (AL2) realizujący wykrywanie aktywności ust w sygnale wizyjnym (W1) obrazującym obszar twarzy oraz implementuje się trzeci algorytm (AL3) realizujący pomiar aktywności ust w oparciu o estymatę kontur ust wokół wewnętrznych krawędzi górnej i dolnej wargi. Do odbiornika dźwięku (OD), korzystnie macierzy mikrofonów lub akustycznej sondy natężeniowej, podłącza się układ filtracji kierunkowej (UF), w którym implementuje się czwarty algorytm (AL4) realizujący filtrację przestrzenną. Sygnał zawierający informację o lokalizacji twarzy (Z1) przesyła się z układu detekcji twarzy (UT) do układu filtracji kierunkowej (UF), a sygnał zawierający informację o aktywności ust (Z2) przesyła się z układu detekcji ust (US) do modulatora amplitudowego (MA). Odebrany sygnał mowy (S1) z odbiornika dźwięku (OD) poddaje się filtracji przestrzennej w układzie filtracji kierunkowej (UF), a przefiltrowany sygnał mowy (S2) kieruje się do modulatora amplitudowego (MA), w którym ingeruje się w wartość amplitudy przesłanego przefiltrowanego sygnału mowy (S2), w ten sposób że fragmenty sygnału niezawierające mowy zeruje się, a jednocześnie wzmacnia się korzystnie przefiltrowany sygnał mowy (S2) rejestrowany w momentach czasu, w których przy pomocy trzeciego algorytmu (AL3) wykrywa się aktywności ust. Uzyskany zmodyfikowany sygnał mowy (SF), przekazuje się do układu rozpoznawania mowy (UM). Wynalazek obejmuje również układ do realizacji sposobu.

(4 zastrzeżenia)

