

## SPIS TREŚCI

1. Witold Krieser: Wyznaczenie współczynnika wzorcowania przepływomierzy próbujących z czujnikiem o powierzchni czynnej kołowej.....	5
2. Artur Bal: Metoda poprawy wyników segmentacji obrazów zawierających Tekstury .....	17
3. Adam Gałuszka: Analiza świata klocków jako zadanie programowania liniowego .....	33
4. Paweł Bobrowski: Modele rozmyte zbudowane na bazie wielowymiarowych funkcji przynależności .....	47
5. Paweł Bobrowski: Modelowanie rozmyte bazujące na uogólnionych wielowymiarowych funkcjach przynależności .....	65
6. Zbigniew Starosolski: Wielokrotna przedziałami liniowa funkcja Lapunowa zastosowana do badania stabilności układu hybrydowego .....	85
7. Robert Bieda: Eliminacja zakłóceń przy zachowaniu ostrości krawędzi obiektów w obrazach cyfrowych .....	105
8. Krzysztof Skrzypczyk, Adam Gałuszka, Andrzej Świerniak: Metoda bezkolizyjnego sterowania grupą robotów, bazująca na punktach równowagi gier niekooperacyjnych.....	129
9. Krzysztof Skrzypczyk, Adam Gałuszka: Algorytm eksploracji przestrzeni roboczej przez grupę robotów mobilnych, bazujący na grze o sumie niezerowej .....	153
10. Dariusz Szewczyk: Optymalne rozmieszczenie czujników pomiarowych dla liniowego układu o parametrach rozłożonych .....	171

## CONTENTS

1. Witold Krieser: The determination of calibration factor for sampling flowmeter with sensors having circle effective surface .....	5
2. Artur Bal: Method for improvement of segmentation result of images incorporated texture .....	17
3. Adam Gałuszka: Block world analysis as linear programming problem .....	33
4. Paweł Bobrowski: Fuzzy models based on multidimensional membership functions .....	47
5. Paweł Bobrowski: Fuzzy modeling based on generalized multidimensional membership functions .....	65
6. Zbigniew Starosolski: Stability analysis of hybrid system using multiple piecewise linear Lyapunov functions .....	85
7. Robert Bieda: Edge preserving noise suppression technique in color digital images .....	105
8. Krzysztof Skrzypczyk, Adam Gałuszka, Andrzej Świerniak: Control of a team of mobile robots based on non-cooperative equilibria .....	129
9. Krzysztof Skrzypczyk, Adam Gałuszka: Multi-robot workspace exploration algorithm based on non-zero sum game .....	153
10. Dariusz Szewczyk: The optimum experimental design problem for linear distributed parameter systems .....	171