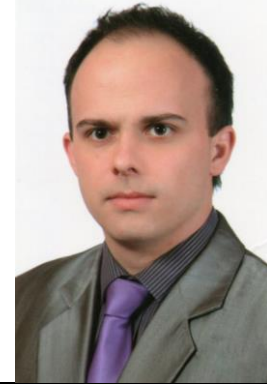


SYLWETKA DOKTORANTA

Arkadiusz Jakubowski
Wydział Inżynierii Mechanicznej
Politechnika Poznańska
ul. Piotrowo 3,
61-138 Poznań
e-mail: arkadiusz.jakubowski@put.poznan.pl



Data i miejsce urodzenia: 09.12.1989, Września

Ukończone studia wyższe

- 1) 2013-2014 Politechnika Poznańska, kierunek: Mechatronika, Studia II-ego stopnia
- 2) 2009-2013 Politechnika Poznańska, kierunek: Mechatronika, Studia I-ego stopnia

Temat pracy doktorskiej: Analiza i badania liniowo-obrotowego elektrohydraulicznego zespołu napędowego

Promotor: prof. dr hab. inż. Andrzej Milecki

Promotor pomocniczy: dr inż. Dominik Rybarczyk

Doświadczenie zawodowe

- 1) 04.2018-obecnie Politechnika Poznańska, stanowisko: asystent
- 2) 08.2015-06.2016 BeClever Sp. z o.o. Września, stanowisko: konstruktor,
- 3) 07.2012-08.2012 Solaris Bus&Coach, Środa Wielkopolska, stanowisko: praktyka dział przygotowania produkcji

Publikacje

- 1) Milecki, A., **Jakubowski, A.**, Kubacki, A. (2023). Design and Control of a Linear Rotary Electro-Hydraulic Servo Drive Unit. Applied Sciences, 13(15), 8598.
- 2) Kubacki, A., Lindner, T., **Jakubowski, A.** (2020). Construction and Preliminary Testing of the Force Feedback Device for Use in Industrial Robot Control Based on the BCI Hybrid Interface. In Automation 2019: Progress in Automation, Robotics and Measurement Techniques (pp. 418-427). Springer International Publishing.
- 3) **Jakubowski, A.**, Kubacki, A. (2020). Study on Wave Simulator and Hydraulic Active Heave Compensation Structure. In Automation 2019: Progress in Automation, Robotics and Measurement Techniques (pp. 95-103). Springer International Publishing.
- 4) **Jakubowski, A.**, Milecki, A. (2018). The investigations of hydraulic heave compensation system. In Automation 2018: Advances in Automation, Robotics and Measurement Techniques (pp. 380-391). Springer International Publishing.
- 5) Kubacki, A., & **Jakubowski, A.** (2019). Controlling the industrial robot model with the hybrid BCI based on EOG and eye tracking. In AIP Conference Proceedings (Vol. 2029, No. 1). AIP Publishing.
- 6) **Jakubowski, A.**, Kubacki, A. (2018). Design of wave simulator and hydraulic active heave compensation framework for offshore operations. In AIP Conference Proceedings (Vol. 2029, No. 1). AIP Publishing.
- 7) **Jakubowski A.**, Kubacki A., Owczarek P. (2018) Development of Experimental Design for Hydraulic Active Heave Compensation Systems. In: Advances in Manufacturing. Lecture Notes in Mechanical Engineering. Springer, Cham.
- 8) Owczarek P., Goslinski J., Rybarczyk D., Kubacki A., **Jakubowski A.**, Sawicki L. (2018) Modeling and 3D Simulation of an Electro-hydraulic Manipulator Controlled by Vision System with Kalman Filter. In: Advances in Manufacturing. Lecture Notes in Mechanical Engineering. Springer, Cham.
- 9) **Jakubowski, A.**, & Kubacki, A. (2017). Modelling and simulation of a hydraulic active heave compensation system. In ITM Web of Conferences (Vol. 15, p. 05012). EDP Sciences.

- 10) Kubacki, A., & **Jakubowski, A.** (2017). Classifier testing for the brain-machine interface (BCI) based on Steady State Visually Evoked Potential (SSVEP). In ITM Web of Conferences (Vol. 15, p. 02003). EDP Sciences.
- 11) Kubacki, A., **Jakubowski, A.**, & Rybarczyk, D. (2017, August). Research on possibilities of transporter movement using brain-computer interface based on Steady-State Visually Evoked Potential (SSVEP). In Methods and Models in Automation and Robotics (MMAR), 2017 22nd International Conference on (pp. 218-221). IEEE.
- 12) **Jakubowski, A.**, Kubacki, A., & Rybarczyk, D. (2017). Design of The Test Stand for Hydraulic Active Heave Compensation System. Archives of Mechanical Technology and Materials, 37(1), 76-78.
- 13) Rybarczyk, D., Owczarek, P., & **Jakubowski, A.** (2017, March). Development of Electronic Controller for Haptic Joystick and Electrohydraulic Drive. In International Conference Automation (pp. 67-75). Springer, Cham.
- 14) Kubacki, A., **Jakubowski, A.**, Rybarczyk, D., & Owczarek, P. (2016). Controlling the direction of rotation of the motor using brain waves via Ethernet POWERLINK protocol. In Challenges in Automation, Robotics and Measurement Techniques (pp. 81-88). Springer, Cham.
- 15) Kubacki, A., **Jakubowski, A.**, & Sawicki, Ł. (2016). Detection of artefacts from the motion of the eyelids created during EEG research using artificial neural network. In Challenges in Automation, Robotics and Measurement Techniques (pp. 267-275). Springer International Publishing.
- 16) Kubacki, A., Owczarek, P., Owczarkowski, A., & **Jakubowski, A.** (2015). Construction and Signal Filtering in Quadrotor in Progress in Automation, Robotics and Measuring Techniques, Springer, Cham, 2015, pp. 153-161.
- 17) **Jakubowski, A.**, Kubacki, A., Minorowicz, B., & Nowak, A. (2015). Analysis Thrust for Different Kind of Propellers in Progress in Automation, Robotics and Measuring Techniques, Springer, Cham, 2015, pp. 153-161.

Udział w konferencjach

1. AUTOMATION 2019, 27-29.03.2019, Warszawa, organizator: PIAP,
2. Konferencja NiSHiP, 07-09.11.2018, Kliczków, organizator: Stowarzyszenie Inżynierów I Techników Mechaników Polskich
3. Konferencja MSM, 04-06.2018, Zakopane, organizator: Polskie Towarzystwo Mechaniki Teoretycznej i Stosowanej Oddz. Opole,
4. AUTOMATION 2018, 20-23.03.2018 Warszawa, organizator: PIAP,
5. CMES 2017, 23-25.11.2017 Lublin, organizator: Politechnika Lubelska,
6. MANUFACTURING 2017, 24-26.10.2017 Poznań, organizator: Politechnika Poznańska,
7. AUTOMATION 2015, 18-20.03.2015 Warszawa, organizator: PIAP

Działalność naukowa

1. Udział w projekcie badawczo - rozwojowym we współpracy z firmą MZURI, Nowa generacja maszyn dedykowanych innowacyjnej technologii strip-till one-pass dostosowanych do rolnictwa smart fields i rolnictwa 4.0.
2. Udział w projekcie badawczo- rozwojowym, Badania możliwości zastosowania czujników wykorzystywanych w aktywnym sterowaniu dźwigiem przy pomocy dżojstików z siłowym sprzężeniem zwrotnym
3. Udział w projekcie badawczo - rozwojowym we współpracy z firmą Nexio Management Sp. z o.o. pt. Badania nad opracowaniem robota humanoidalnego do obsługi klienta
4. Udział w projekcie badawczo - rozwojowym we współpracy z firmą Mikrostryk S. A. pt. Budowa i badania stanowiska do pomiaru płaskości blach na linii produkcyjnej,
5. Opracowania innowacyjnej zrobotyzowanej stacji do montażu przewlekanego płytek drukowanych ERP 02/22/PRJG/1356
6. Opracowanie konstrukcji i oprogramowanie urządzenia do badania siły zwierania nożyczek ERP 02/22/PRJG/1324