

## Skierowanie na badanie lekarskie

Na podstawie Rozporządzenia Ministra Zdrowia z dnia 26 sierpnia 2019 r. w sprawie badań lekarskich kandydatów do szkół ponadpodstawowych lub wyższych i na kwalifikacyjne kursy zawodowe, uczniów i słuchaczy tych szkół, studentów, słuchaczy kwalifikacyjnych kursów zawodowych oraz doktorantów (t.j. Dz. U. 2019 poz. 1651).

I. Kieruję na badanie lekarskie:

.....  
/imię i nazwisko/

.....  
/data urodzenia: dzień-miesiąc-rok/

.....  
/PESEL/

- kandydata do **Akademii Mazowieckiej w Płocku,**

**Wydział Nauk Humanistycznych i Informatyki**

Kierunek: **Informatyka**

II. W trakcie

- studiów na uczelni

wyżej wymieniony(a) będzie narażony(a) na działanie następujących czynników szkodliwych, uciążliwych lub niebezpiecznych dla zdrowia:

- obsługa monitorów ekranowych;
- długotrwała wymuszona pozycja siedząca;
- długotrwała koncentracja związana z przetwarzaniem danych.

KIEROWNIK  
Działu Spraw Studenckich i Dydaktyki

*M. Ziadał-Grahowska*  
mgr Małgorzata Ziadał-Grahowska

.....  
/pieczęć i podpis kierującego na badania lekarskie/

Płock, dnia .....2023 r.

Uwaga: badania lekarskie (profilaktyczne) przeprowadzają lekarze spełniający dodatkowe wymagania kwalifikacyjne określone w trybie art. 229 § 8 pkt. 5 Kodeksu Pracy.

Specjalista ds. BHP  
Inspektor ds. PPOŻ

*M. Chojińska*  
mgr Mariola Chojińska

# STATIONARY AND MOVING TARGETS

Abstract. This paper discusses the theory of stationary and moving targets in the context of the Kalman filter. It covers the derivation of the Kalman filter equations for both cases and the implications for state estimation and control.

1. Introduction. The Kalman filter is a fundamental tool in state estimation and control. It provides a recursive algorithm for estimating the state of a linear system from noisy measurements. This paper focuses on the theory of stationary and moving targets, which are common in many applications.

2. Stationary Targets. In a stationary target, the state of the system is constant over time. The Kalman filter equations for a stationary target are derived by assuming that the state transition matrix is the identity matrix. This leads to a simplified set of equations that can be used to estimate the state of the system.

3. Moving Targets. In a moving target, the state of the system changes over time. The Kalman filter equations for a moving target are derived by assuming that the state transition matrix is a non-identity matrix. This leads to a more complex set of equations that account for the dynamics of the system.

4. Comparison of Stationary and Moving Targets. The theory of stationary and moving targets is compared in this section. It is shown that the Kalman filter for a moving target is more complex than the one for a stationary target, but it provides a more accurate estimate of the state of the system.

5. Conclusion. This paper has discussed the theory of stationary and moving targets in the context of the Kalman filter. It has shown that the Kalman filter for a moving target is more complex than the one for a stationary target, but it provides a more accurate estimate of the state of the system.

References. [1] Kalman, R. E. (1960). A new approach to linear filtering and smoothing problems. *Journal of the Aerospace Sciences*, 29(8), 780-785.

Appendix. This appendix contains the detailed derivations of the Kalman filter equations for stationary and moving targets. It includes the state transition matrix, the measurement matrix, and the Kalman gain matrix.