

# KRZYSZTOF PAWLAK

## Młodszy Inżynier Robotyk

Wrocław, Polska · k.pawlak.robotics@gmail.com · +48 517 284 631 · linkedin.com/in/krzysztofawlak-robotics



Absolwent automatyki i robotyki na Politechnice Wrocławskiej. Podczas stażu w KUKA Polska programowałem ramiona robotyczne obsługujące 3 linie produkcyjne. Znam ROS, Python i MATLAB/Simulink. Laureat II miejsca w ogólnopolskim konkursie Robotic Challenge 2025.

## DOŚWIADCZENIE

**Stażysta w Dziale Robotyki**, KUKA Polska Sp. z o.o., Wrocław

Lip 2025 – Sty 2026

Staż w zespole integracji systemów robotycznych dla klientów z sektora motoryzacyjnego.

- Programowanie **4 ramion robotycznych KR QUANTEC** obsługujących linie spawalnicze — skrócenie cyklu o 12%
- Opracowanie **3 procedur kalibracji** czujników wizyjnych dla systemów pick-and-place
- Testy integracyjne **2 cel robotycznych** przed wdrożeniem u klienta (FCA Poland)
- Przygotowanie dokumentacji technicznej w formacie **CE** dla 3 stanowisk

**Praktykant w Laboratorium Robotyki**, Politechnika Wroclawska — Katedra Cybernetyki i Robotyki, Wrocław

Lut 2025 – Maj 2025

Praktyki w laboratorium robotyki mobilnej.

- Implementacja algorytmu **SLAM** (gmapping) na robocie TurtleBot3 w środowisku ROS
- Przeprowadzenie **45 testów** nawigacji autonomicznej w zamkniętym środowisku

## WYKSZTAŁCENIE

Stopień i kierunek, Politechnika Wroclawska, Wrocław

Paź 2021 – Cze 2026

Praca magisterska: *Optymalizacja trajektorii ramienia robotycznego w zadaniach spawania z wykorzystaniem algorytmów genetycznych* — ocena bardzo dobra. Średnia ocen: 4,61.

## UMIĘJĘTNOŚCI

Programowanie robotów (KUKA KRL), ROS / ROS2, Python (NumPy, OpenCV), MATLAB / Simulink, Czujniki wizyjne (Cognex, Keyence), Projektowanie CAD (SolidWorks), PLC (Siemens S7-1200), Systemy SLAM i nawigacja autonomiczna, Dokumentacja CE, Integracja systemów robotycznych

## CERTYFIKATY

### JĘZYKI

Polski (ojczysty), Angielski (B2)

### ZAJĘCIE POZALEKCYJNE

Członek Koła Naukowego Robotyków PWr

Paź 2023 – Cze 2026

II miejsce w ogólnopolskim konkursie Robotic Challenge 2025 w kategorii robotów mobilnych. Budowa robota od podstaw — mechanika, elektronika, oprogramowanie w ROS.