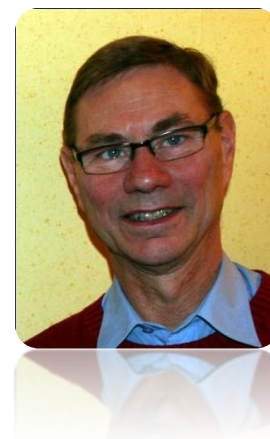


# Curriculum Vitae



## Christer Petersson

---

### Kontaktinformation

Geologvägen 7, 722 31 Västerås. Telefon: +46(0)703 158901. E-mail: [christer@chelan.se](mailto:christer@chelan.se)

### Utbildning och examina

<b>Karolinska Institutet / Kungliga Tekniska Högskolan</b> <i>Teknologie Doktor, Medicinsk Teknik (medicinsk bildbehandling)</i>	<b>Stockholm, Sverige</b> 1976 - 1981
<b>University of Washington</b> <i>M.S.E.E. (Master of Science in Electrical Engineering)</i>	<b>Seattle, WA, USA</b> 1974 - 1975
<b>Kungliga Tekniska Högskolan</b> <i>Civilingenjör, Elektroteknik</i>	<b>Stockholm, Sverige</b> 1968 - 1973
<b>Mälardalens Högskola och Uppsala Universitet</b> <i>Företagsekonomi (ekonomi, redovisning, marknadsföring, organisationsteori, personaladministration, etc.), 34 poäng</i>	<b>Västerås / Uppsala, Sverige</b> 1984 - 1985
<b>ABB</b> <i>Ett flertal business- och management kurser</i>	<b>Västerås, Sverige</b> 1982 - 1988

### Arbetslivserfarenhet

<b>Svenskt Rekonstruktionskapital AB</b> <i>Senior Investment Manager</i>	<b>Stockholm, Sverige</b> 2007 →
** Identifiera och analysera investeringsobjekt (turnarounds). Ansvarig för processen inkluderande turnaround, affärsutveckling och exit av portföljbolagen.	
<b>Regionskontoret i Örebro / Örebro Universitet</b> <i>Konsult (speciellt uppdrag)</i>	<b>Örebro, Sverige</b> 2006
** Skapa en affärsinkubator – Inkubera AB – med avsikt att ta hand om och hjälpa innovativa tillväxtföretag i regionen. Efter att ha anställt en VD för Inkubera AB fortsatte jag att vara dess styrelseordförande under ytterligare 3 år. Inkubera AB ägs av Örebro Universitet samt av kommuner och landsting i Örebro län och finansieras av dessa samt av Innovationsbron.	
<b>Jubo Mechatronics AB</b> <i>T.f. VD</i>	<b>Karlskoga, Sverige</b> 2006 - 2007
** Var t.f. VD för Jubo Mechatronics koncernen, inkluderande Sensor Control AB, under ordinarie VD:s ledighet.	

**Jubo Mechatronics AB***Vice VD, Affärsutveckling***Karlskoga, Sverige**

2004 – 2007

\*\*Utveckling av Jubo Mechatronics affärer både lokalt och internationellt. Kontakt med alla större partners och slutkunder.

**Sensor Control AB***Verkställande direktör***Västerås, Sverige**

1988 - 2006

\*\*Grundade och finansierade upp Sensor Control AB 1988. Ledde utvecklingsprojektet som resulterade i OptiMaster visionsystem. Utvecklade affärerna lokalt och globalt vilket bl.a. resulterade i dotterbolag i Tyskland och USA. Sensor Control sålde, levererade och installerade under denna tid över tvåtusen OptiMaster system i mer än 35 länder i Europa, Nord Amerika, Asien, Syd Amerika och Australien. Ingår numera i SRK-koncernen.

**ABB Automation AB***Area Manager, Business Development***Västerås, Sverige**

1987 - 1988

\*\*Area manager rapporterade direkt till VD för ABB Automation. Ansvarig för affärsutvecklingen i Norge, Tyskland, Österrike, Schweiz, Italien, Kina, Hong Kong, Syd Korea, Thailand, Australien och Nya Zeeland. Fusioner, företagsackquisitioner och företagsavyttringar (M&A). Support och kontroll av dotterbolagen i nämnda länder. Var med och öppnade den kinesiska marknaden genom att skriva det första joint-venture avtalet mellan ABB Automation AB och en kinesisk tillverkare. Ingick i ASEA – Brown Boveri (ABB) merger-grupp, där tre olika företag (i Sverige, Tyskland och Schweiz) skulle slås samman till ett bolag med en produktlinje (ABB Automation AB).

**ASEA AB / ASEA Robotics AB / ASEA, Inc.***Affärsutveckling Vision (speciellt uppdrag)***Västerås, Sverige / White Plains, NY, USA**

1986 - 1987

\*\*Ett specialuppdrag med rapportering direkt till vVDP ASEA AB och VD för ASEA, Inc., USA. Kartläggning av visionmarknaden i Nord Amerika med målsättning att vidareutveckla ASEA:s visionaffärer med tyngdpunkt på ASEA Robotics Group.

**ASEA Robotics AB***Manager, Avdelningen för Vision System***Västerås, Sverige**

1985 - 1986

\*\*Ansvarig för design, utveckling, produktion, marknadsföring och global försäljning av ASEA:s visionsystem via dotterbolagen till slutkunder.

**ASEA Robotics AB***Manager, Kontoret för Vision and Sensor Development***Västerås, Sverige**

1983 - 1985

\*\*Ansvarig för design och utveckling av vision och sensor produkter, i första hand för ASEA Robotics produkter.

**ASEA Robotics AB***Projektledare***Västerås, Sverige**

1982 - 1983

\*\*Projektledare för Robot Guidance projektet och var ansvarig för design och utveckling av världens första "seende robot". Produkten releasades i Europa 1983 och i Nord Amerika 1984.

**Karolinska Institutet / Kungliga Tekniska Högskolan***Forskningsingenjör***Stockholm, Sverige**

1975 - 1982

\*\*Konceptuell design, utveckling och testning av en ny röntgenmetod för "in vivo" avbildning av kroppsdelar (skikt med varierande tjocklek) (Ectomography – tredimensionell medicinskt bildbehandling). Arbetet resulterade 1981 i en doktorsavhandling och teknologie doktorsexamen vid Karolinska Institutet och Kungliga Tekniska Högskolan.

**University of Washington****Seattle, WA, U.S.A***Research Assistant*

1974 - 1975

\*\*Olika användningsområden för mikroprocessorer inom medicinsk teknik, såsom mätning och bestämning av metabolismen hos hjärtmuskler under olika arbetsituationer. Under denna tid var jag direkt finansierad av Center for Bioengineering vid UW School of Medicine.

**Styrelseuppdrag****Swedish Quarter Horse Association (ideellt)****Sverige***Ledamot, kassör*

2011 →

**Sensor Control AB****Västerås, Sverige***Styrelseordförande*

2007

*Ledamot*

1988 →

**Karlskoga Automation AB****Karlskoga, Sverige***Ledamot*

2006 →

**Elektrobyrån AB****Karlskoga, Sverige***Ledamot*

2010 →

**Sensor Control, Inc.****Granger, IN, USA***Ledamot*

2007 →

**Inkubera AB****Örebro, Sverige***Styrelseordförande*

2006 - 2009

**Jubo Kvalitetsproduktion AB****Degerfors, Sverige***Ledamot*

2007 - 2010

**Jubogruppen AB****Degerfors, Sverige***Ledamot*

2009 - 2010

**Jubo Mechatronics AB****Karlskoga, Sverige***Ledamot*

2004 - 2009

**Professionella medlemskap****SVCA - Svenska Riskkapitalföreningen****Stockholm, Sverige****Övriga uppdrag****NUTEK****Stockholm, Sverige***Ledamot, Styrgruppen för Flexibla autonoma system*

1993 - 1999

*Ledamot, Styrgruppen för Automatiserad bildbehandling*

1986 - 1992

**Robotics and Autonomous Systems, Elsevier Science B.V.****Amsterdam, The Netherlands***Member of the Editorial Board*

1988 - 2004

## Övrigt

---

- Födelsedata:** 13 november 1949, Sundbyberg
- Civilstånd:** Gift med Kelley Jean Nilson-Petersson (amerikansk medborgare), två vuxna barn.
- Språk:** Svenska – modersmål  
Engelska – flytande i tal och skrift
- Fritids-  
intressen:** Skidåkning och Western-ridning (äger två American Quarter hästar). Medlem i The American Quarter Horse Association (AQHA), USA och Swedish Quarter Horse Association (SQHA).

## Referenser

---

**Björn Ogenstam**, VD SRK, tidigare vice VD Industrifonden

**Per-Olof Edin**, biträdande placeringsdirektör Östersjöstiftelsen, styrelseledamot 7:e AP-fonden, tidigare chefsekonom LO

**Bengt Rydén**, Senior Advisor på Halvarsson & Halvarsson, f.d. VD och styrelseordförande för Stockholmsbörsen.

**Robert Rehbinder**, Styrelseordförande i Ramnäs Bruk AB, Morphic AB och Firefly AB.

Övriga referenser kan erhållas på begäran.

## APPENDIX 1 - PUBLIKATIONER

Jacobson, B. and Petersson, C. Computer controlled x-ray spectrophotometer. 1974.

Petersson, C. Ektomografi. Elteknik nr.19, November, 1979.

Edholm, P., Granlund, G., Knutsson, H. and Petersson, C. Ectomography. A new radiographic method for reproducing a selected slice of varying thickness. Acta Radiol. Diagnosis, 21 433. 1980.

Knutsson, H.E., Edholm, P., Granlund, G.H. and Petersson, C.U. Ectomography - a new radiographic reconstruction method. I. Theory and error estimates. IEEE Trans. Biomed. Eng. BME-27, 640. 1980.

Petersson, C.U., Edholm, P., Granlund, G.H. and Knutsson, H.E. Ectomography - a new radiographic reconstruction method. II. Computer simulated experiments. IEEE Trans. Biomed. Eng. BME-27, 649. 1980.

Knutsson, H., Edholm, P., Granlund, G. and Petersson, C. Aspects of 3-D reconstruction by Fourier technique. In Cappellini, V. and Constantinides, A.G., Eds., Digital Signal Processing, New York, Academic Press, 1980.

Petersson, C., Knutsson, H., Edholm, P. and Granlund, G. Ectomography - A new radiographic reconstruction method. Proc. First Scandinavian Conference on Image Analysis. 331.

Petersson, C.U. A computer simulated object for testing principles for radiographic reproduction of slices. Medical and Biological Engineering and Computing, 1982.

Petersson, C. Studies in ectomography. Computer simulations of a new radiographic slice reproduction principle. Dissertation, 1981.

Petersson, C. and Edholm, P. Ectomography - results from computer simulated experiments of a new radiographic reconstruction method. Proc. of 5<sup>th</sup> Nordic Meeting on Med. and Biol. Eng., Linköping, Sweden, 552. 1981.

Petersson, C. and Blomqvist, B. A Database Management System for Medical Equipment. Proc. of 5<sup>th</sup> Nordic Meeting on Med. and Biol. Eng., Linköping, Sweden, 405. 1981.

Petersson, C.U. An Integrated Robot Vision System for Industrial Use. Proceedings of the Third International Conference on Robot Vision and Sensory Controls, 1983.

Petersson, C.U. An Integrated Robot Vision System. Robotics World, Volume 2, Nos.1/2, 1984.

Leichsenring, O. and Petersson, C. Robot Vision Paves the Way for Flexible Workshop Automation. ASEA Journal, Volume 57, 1984.

Petersson, C. What Robot Vision Can Do. Modern Machine Shop, November, 1984.

Skrivit ett flertal kortare artiklar på temat "Visionsystem i den industriella automationsprocessen" i ett antal olika tidskrifter, 1984→. Medverkat i ett antal artiklar om Bildbehandling, Robot Guidance, Automationsapplikationer och bolagen Sensor Control och Jubo Mechatronics. Dessa artiklar har publicerats i amerikanska, kanadensiska, tyska och svenska tidskrifter (t.ex. Dagens Industri, Svenska Dagbladet, Verkstäderna).

## APPENDIX 2 - PRESENTATIONER

Symposium on Bone Mineral Determinations, Stockholm, Maj 27-28, 1974. Computer Controlled X-ray Spectrophotometer.

International Conference on Digital Signal Processing, Facoltà di Ingegneria, Università di Firenze, Italy. August 30 - September 2, 1978. Aspects of 3-D reconstruction by Fourier techniques.

The First SSAB National Conference, Stockholm, November, 1978 (SSAB = Swedish Society for Automated Image Analysis). Ectomography - a new radiographic method.

Läkarsällskapets Riksstämman (National Medical Society's Annual Conference), November 29 - December 2, 1978. Ektomografi - en ny metod för röntgenavbildning av ett skikt av godtycklig tjocklek.

Läkarsällskapets Riksstämman (National Medical Society's Annual Conference), December 5-8, 1979. Ektomografi - en ny princip för röntgenavbildning av skikt.

The First Scandinavian Conference on Image Analysis, Linköping, January 14-16, 1980. Ectomography - a new radiographic reconstruction method.

Computers in Critical Care and Pulmonary Medicine, Lund, June 3-6, 1980. Automatic, non-invasive determination of central respiratory drive.

Fifth Nordic Meeting on Medical and Biological Engineering, Linköping, June 10-13, 1981. Ectomography - results from computer simulated experiments of a new radiographic reconstruction method.

Fifth Nordic Meeting on Medical and Biological Engineering, Linköping, June 10-13, 1981. A Database Management System for Medical Equipment.

Third International Conference on Robot Vision and Sensory Control, Boston, U.S.A., November 7-10, 1983. An Integrated Robot Vision System for Industrial Use.

Conference on Image Processing and Image Analysis, Stockholm, May 8-10, 1984. Seende robotar (Robots with Vision).

Radio intervju - programmet Vetandets Värld (The World of Knowledge), Swedish National Radio. November 28, 1984. Seende robotar.

Symposium Swedish Society for Automated Image Analysis, Stockholm, March, 1985. The ASEA Robot Vision System.

Radio intervju - program Vetandets Värld (The World of Knowledge), Swedish National Radio. December, 1985. Intelligenta robotar.

TV intervju / diskussionsprogram Framtid i Företag?, Västerås Vision, 1989.

Ett flertal andra presentationer och paneldiskussioner i olika länder på temat Visionsystem i den industriella automationsprocessen, Erfarenheter från att starta och leda bolag, etc. 1984→.