

SPIS TREŚCI

SEKCJA IV - STEROWANIE KOMPUTEROWE

	Str.
PRZEDMOWA	5
1. BANASZAK Z., BETRA J., DRZAZGA A.: Zasady budowy zautomatyzowanych dyskretnych systemów produkcyjnych	9
2. BANASZAK Z., BULANDRA S.: Koncepcja syntezy hardware'owego elementu decyzyjnego dla potrzeb sterowania dyskretnym procesem produkcyjnym	19
3. BORUCKI A., BORUCKI W.: Sterowanie transportem dostaw w systemie montażu stacjonarnego z możliwością pośredniego składowania	27
4. GOJSKI K., KACPRZAK M., SZELUGA A.: System komputerowego sterowania grupami obrabiarek	37
5. KROWIAK A.: Synchronizacja dostaw silników wersyjnych do linii montażowych samochodów FIAT 126 p z zastosowaniem minikomputera pracującego w czasie rzeczywistym (komunikat).....	47
6. PIASECKI S.: Automatyzacja sterowania centrum obróbczym (komunikat)	53
7. RUSINEK S.: Symulacja pracy linii potokowych z uwzględnieniem niektórych zakłóceń	67
8. SŁUPIŃSKI H.: Wybrane problemy wspomaganego komputerowo systemu sterowania jakością wyrobu dyskretnego procesu technologicznego	75
9. SZADKOWSKI J.: Optymalizacja procesów technologicznych w systemach obrabiarkowych.....	83
10. WĘGLARZ J.: Złożoność obliczeniowa problemów szeregowania zadań na równoległych maszynach z uwzględnieniem dodatkowych zasobów.	83
11. WOJTOWICZ S., NIWIŃSKI S.: Projektowanie systemu kontroli jakości silników elektrycznych produkowanych seryjnie z zastosowaniem minikomputera i robotów przemysłowych	91

SEKCJA V - ROBOTY PRZEMYSŁOWE

1. CHORAŚ R.: Roboty inteligentne a problem przetwarzania informacji graficznej	101
2. DUBINA A.: Zastosowanie robotów przemysłowych w procesie montażu	109
3. GÓRBIEL B.L.: Roboty mobilne	115
4. KACZMAREK A., SKOOG H.: Adaptacyjny robot przemysłowy IRb	127
5. LATARNIK M.: Optymalne sterowanie dystrybucyjne w układach napędowych robota	139
6. NIEDERLIŃSKI A.: Wielowymiarowe sterowanie ruchu ramion redundantnych manipulatorów w robotach generacji 2 i generacji wyższych	147

7. STASZULONEK A.: Symulacja komputerowa robota sterowanego poślizgowo	155
8. STAWIARSKI D., GAŁAZKA T., ZAPRZAŁEK S.: Układy sterowania automatyzowanych obrabiarek współpracujących z robotami przemysłowymi (komunikat)	167
9. WÓJCIK Z.: Metoda wstępnej obróbki obrazów w systemie robota ..	179
10. WÓJCIK Z.: Metoda rozpoznawania położzeń obiektów w systemie robota przez analizę konturów	185
11. WÓJCIK Z.: Metoda analizy linii w procesie rozpoznawania przedmiotów przez roboty	191