

SPIS TREŚCI

	Str.
PRZEDMOWA	11
KALUSKI J.: Zagadnienia niezawodności robotów przemysłowych ...	13
KRYSTEK J.: Badania symulacyjne pracy poślizgowej robota przemysłowego	23
REYMAN G.: Wybór operacji z uczeniem w procesie montażowym z robotem sterującym	37
REYMAN G., MESSAOUD DJEGHABA: Symulacja systemu montażowego z dwoma współpracującymi robotami	47
ROGOWSKI Z., KRÓLIK K.: Język programowania tekstowego robotów "ROBIMP" jako narzędzie automatyzacji produkcji	57
SZKODNY T.: Wyznaczanie parametrów sterowania robotów w oparciu o równania kinematyki manipulatorów	67
SZKODNY T.: Korelacja sprzężeń układów sterowania manipulatorów robotów	81
ŚWIERNIAK A.: Sterowanie układem napędowym robota przy niepełnej informacji o modelu i zakłóceniach	93
WÓJCIKOWSKI J., MADEJSKI J.: Mikroprocesorowy pulpit operatora małego zrobotyzowanego systemu obróbczego	103

СОДЕРЖАНИЕ

	Стр.
ВСТУПЛЕНИЕ	11
КАЛУСКИ Я.: Вопросы надёжности промышленных роботов	13
КРЫСТЕК Ё.: Симуляционные исследования скользящей работы промышленного робота	23
РЕЙМАН Г.: Выбор операций с учением в монтажном процессе с управляющим роботом	37
РЕЙМАН Г., ДЖЕГАБА М.: Симуляция монтажной системы с двумя роботами	47
РОГОВСКИ З., КРУЛИК К.: Язык программирования роботов " РОБИМП " как средство автоматизирования производства	57
ШКОДНЫ Т.: Определение параметров управления роботов на основании уравнений кинематики манипуляторов	67
ШКОДНЫ Т.: Коррекция спряжений системы управления манипуляторов роботов	81
СЬВЕРНЯК А.: Управление системой привода робота при неполной информации о модели и возмущениях	93
ВУЙЧИКОВСКИ Я., МАДЕЙСКИ Я.: Микропроцессорный операторский пульт малых роботизированных производственных систем	103

CONTENTS

	Page
INTRODUCTION	11
KALUSKI J.: Reliability Problems for Industrial Robots	13
KRYSTEK J.: Simulation Capabilities /Research/ Sliding Mode Control of Robot	23
REYMAN G.: Learning Algorithms for Choice of Operation in the Robot Assembly Process	37
REYMAN G., DJEGHABA M.: Simulation of an Assembly System with Two Cooperating Robots	47
ROGOWSKI Z., KRÓLIK K.: Programming Language "ROBIMP" as a Device for Automation of Manufacturing	57
SZKODNY T.: The Computation of Control Parameters from Kinematic Equations for Robots	67
SZKODNY T.: The Correction of Couplings Controls for Robots Manipulators	81
ŚWIERNIAK A.: Control of Robot Driving Systems in the Presence of Uncertainty	93
WÓJCIKOWSKI J., MADEJSKI J.: Microprocesor Operator Panel of Small Robotized System	103