

SPIS TREŚCI

Sekcja II: MODELOWANIE, SYMULACJA I STEROWANIE

	strona
PRZEDMOWA	9
FILIPOWICZ B., OBORSKI W., BOROWIK E.: Optymalizacja strukturalna systemów edukacyjnych	13
HONCZARENKO J., JARDZIOCH A.: Modelowanie i symulacja zrobotyzowanych systemów obróbkowych z zastosowaniem programu SIMPLE++	25
KACZMARCZYK W.: Sterowanie operatywne w przepływowym systemie produkcyjnym	35
KAŁUSKI J.: Zastosowanie procesów Markowa do oceny niektórych parametrów systemu linii montażowych z magazynem	47
KOTOWSKI J., SZLACHCIC E.: Parametryczny problem identyfikacji w niektórych sieciach transportowych	61
KOTOWSKI J., SZLACHCIC E.: Opis procedury wyznaczania pierwszego rozwiązania dopuszczalnego dla pewnego zadania rozkroju surowca	71
KOZŁOWSKI K.: Modelowanie manipulatorów z ogniwami elastycznymi	80
MALARSKI M., SKORUPSKI J.: Modelowanie przestrzeni lotniska w celu wyznaczania jego pojemności dla różnych systemów organizacji ruchu	93
MARECKI F.: Modelowanie magazynu wysokiego składowania	103
SAWIK T.: Modele zadań równoważenia obciążeń maszyn w elastycznych systemach montażowych	113
ŚMIEJA J., PAŁUS H.: Zastosowanie cech topologicznych w rozpoznawaniu obiektów	125
SZADKOWSKA-SKRZYPICIEL J.: Sterowanie podsystemu transportu ESP z wózkami samojezdnymi	137
ZAJĄC J., ŁUSZCZEK A.: Kryteria zgodności w procesie generowania wzorów rozkroju elementów płaskich	147

Sekcja III: KOMPUTEROWO ZINTEGROWANA PRODUKCJA

ADAMSKI W.: Elektroniczna postać dokumentacji	159
FABISIAK B., ZASADA M.: Teletransmisja danych technologicznych w komputerowo zintegrowanych systemach produkcyjnych	173
HEJDUCKI Z., MROZOWICZ J.: Harmonogramowanie pracy brygad roboczych z wykorzystaniem metody równoległo-potokowej z ciągłym prowadzeniem robót na obiektach budowlanych	183

LEBKOWSKI P., MAGIERA M.: Komputerowy system generowania sekwencji montażowej dla FAS	191
RASZTABIGA D.: System regeneracji walców na ELW	201
SAWWA R., PILAT Z., GRZEŚLAK J., MALIK J., SIKORA J.: Komputerowy system gromadzenia, archiwizowania i modyfikacji programów użytkowych robotów w zautomatyzowanej/zrobotyzowanej linii pras średnich 300T w tłoczni	217
STASZULONEK A.: Projekt wieloprocessorowego systemu sterowania złożonym robotem przemysłowym przy zastosowaniu zintegrowanego kontrolera MVME162	229
ŚWIĆ A., LENIK K.: Analiza ekonomiczna wytwarzania przedmiotów w elastycznym systemie produkcyjnym	243
SZWABOWSKI J.: Dobór czasu jednostkowego operacji obróbki skrawaniem przy zachowaniu optymalnej wartości jej ceny lub kosztu	251
ZABOROWSKI M., PIWOWARCZYK M.: Harmonogramowanie nadążne w systemie sterowania produkcją "ISTEP"	261

Sekcja IV: ROBOTYKA I SZTUCZNA INTELIGENCJA

BARCZYK J.: Modelowanie procesu chwytania obiektów manipulacji chwytakiem z wielozłonowymi końcówkami	275
BERESKA D.: Sterowanie robotem edukacyjno-przemysłowym L-1 z wykorzystaniem toru wizyjnego	285
BRANDYS W.: Kilka przykładów zastosowań algorytmów teorii grafów w elastycznych systemach produkcyjnych	293
CZYŻEWSKI R., PETZ M.: Problemy sterowania procesem nanoszenia powłok technologicznych na przykładzie zrobotyzowanej linii grafitowania kineskopów	305
DOBROCZYŃSKI D., WOŹNIAK A.: Transputerowy system tworzenia mapy rastrowej i komunikacji z robotem mobilnym	315
FORTUNA A.: Metoda lokalizacji robota mobilnego w otoczeniu względem punktów charakterystycznych	327
KOWAŁOWSKI H.: Osobliwości inteligentnego sterowania w systemach czasu rzeczywistego	337
NABRZYCKI J., WĘGLARZ J.: Koncepcja szkieletowego systemu eksperckiego dla problemów rozdziału zasobów	347
ROMANOWSKI K., WRÓBLEWSKI W.: Równoległy algorytm obliczeniowy zagadnienia odwrotnego dynamiki manipulatorów	359
ROMANOWSKI K., WRÓBLEWSKI W.: Serwer transputerowy na potrzeby sterowania robota Zebra ZERO	369
SKRZYPCZYŃSKI P., WOŹNIAK A.: Geometryczny model otoczenia dla celów nawigacji robota mobilnego	379
SZKODNY T.: Podprzestrzenie manipulatorów	391

CONTENTS

Sekcja II: MODELING, SYMULATION AND CONTROL

	page
INTRODUCTION.....	9
FILIPOWICZ B., OBORSKI W., BOROWIK E.: A structural optimization of education system	13
HONCZARENKO J., JARDZIOCH A.: Modelling and simulation of robotized machining systems with use SIMPLE++ program	25
KACZMARCZYK W.: Production scheduling in hybrid flow shop	35
KAŁUSKI J.: Markov processes application for estimation of some parameters of assembly lines system with a store	47
KOTOWSKI J., SZLACHCIC E.: Parametric distribution problem in nonlinear transport network	61
KOTOWSKI J., SZLACHCIC E.: Description of starting point algorithm for two-dimensional cutting stock problem	71
KOZŁOWSKI K.: Modelling of flexible manipulators	81
MALARSKI M., SKORUPSKI J.: Terminal area modelling for determining its capacity in various systems of air traffic organization	93
MARECKI F.: High-store modeling	103
SAWIK T.: Integer programs for design and balancing of flexible assembly systems	113
ŚMIEJA J., PALUS H.: Applying topological features to object recognition	125
SZADKOWSKA-SKRZYPICIEL J.: Control of FMS transportation subsystem with self guided vehicles	137
ZAJĄC J., ŁUSZCZEK A.: Optimality criteria in proces of plane figures clustering	147

Sekcja III: COMPUTER INTEGRATED MANUFACTURING

ADAMSKI W.: Electronic form of design and technological documentation	159
FABISIAK B., ZASADA M.: Teletransmission of manufacturing data in computer integrated manufacturing systems	173
HEJDUCKI Z., MROZOWICZ J.: Scheduling of site work complex with parallel-stream method application	183
ŁEBKOWSKI P., MAGIERA M.: Computer system for generating assembly sequences for FAS	191
RASZTABIGA D.: The regeneration of some roller system on the flexible rolling-mill line	201

SAWWA R., PILAT Z., GRZEŚLAK J., MALIK J., SIKORA J.: The computer system for collecting, storing and modification of the robots processing programs at the automatized/robotized line of medium 300T presses in the press shop	217
STASZULONEK A.: Multiprocessor, advanced robotics controller design using MVME162	229
ŚWIĆ A., LENIK K.: The economic analysis of production in flexible manufacturing systems	243
SZWABOWSKI J.: Selection of unit time of machining operation preserving optimum price or cost	251
ZABOROWSKI M., PIWOWARCZYK M.: The follow-up scheduling in the production control system "ISTEP"	261

Sekcja IV: ROBOTICS AND ARTIFICIAL INTELIIGENCE

BARCZYK J.: Modelling of manipulation object grasping process with multifinger gripper	275
BERESKA D.: Control system for educational-industrial robot L-1 equipped with the vision system	285
BRANDYS W.: Some examples of graph algorithms in flexible manufacturing	293
CZYŻEWSKI R., PETZ M.: Control problems of coating process on example of rebotized line of graphite coating of TV-tubes	305
DOBROCZYŃSKI D., WOŹNIAK A.: A transputer system of grid map computing and communication with a AMV	315
FORTUNA A.: The method of lokalization mobile robot in environment in relation to characteristic points	327
KOWALOWSKI H.: Unique features of real-time intelligent control systems	337
NABRZYSKI J., WĘGLARZ J.: On shell expert system for resource-constrained project scheduling	347
ROMANOWSKI K., WRÓBLEWSKI W.: Parallel computational algorithm of the robot inverse dynamics problem	359
ROMANOWSKI K., WRÓBLEWSKI W.: Transputer server for the Zebra ZERO robot control system	369
SKRZYPCZYŃSKI P., WOŹNIAK A.: Geometrical model of an environment for mobile robot navigation	379
SZKODNY T.: Manipulators' subspaces	391