

SPIS TREŚCI

Str.

S E K C J A III

BANASZAK Z.: Komputerowo wspomagane harmonogramowanie pracy systemu transportowego w ESP .....	11
BANASZAK Z.: System komputerowo wspomaganego planowania procesów montażowych .....	21
CYKLIS J.: Algorytm symulacji ESP .....	29
CYKLIS J., PIERZCHAŁA W.: Taktyka sterowania ESP w oparciu o model macierzowy .....	41
DĄBROWA J.: Metody identyfikacji obiektów w mikrokomputerowym systemie ewidencji .....	55
GAN A.: Optymalna organizacja kolejności procesów na wejściu zrobotyzowanych kompleksów technologicznych .....	65
MAGOTT J., SKUDLARSKI K.: Projektowanie struktury elastycznych systemów produkcyjnych z zastosowaniem stochastycznych sieci Petriego .....	73
MARECKI F.: Sterowanie elastycznym systemem produkcyjnym .....	83
MULLER M.: Dialogowy system symulacyjny do badania dyskretnych procesów produkcyjnych w przemyśle elektronicznym .....	97
PIERZCHAŁA W., RUSINEK S., SZADKOWSKA-SKRZYPICIEL J., SZYMCZAK A.: Ocena struktury elastycznego systemu produkcyjnego z wykorzystaniem macierzowego modelu symulacyjnego .....	107
PRZYBYSZ T.: Wykorzystanie metody symulacji cyfrowej do testowania komputerowych układów sterowania .....	120
SAWIK T.: Harmonogramowanie produkcji w elastycznym systemie produkcyjnym .....	129
ŚWIĆ A.: Specyfika projektowania marszrut technologicznych obróbki przedmiotów klasy korpus w elastycznych systemach produkcyjnych .....	143
SZADKOWSKA-SKRZYPICIEL J.: Model bezkolizyjnego systemu transportowego ESP .....	151
TOCZYŁOWSKI E.: Strukturalne aspekty agregacji zasobów przy elastycznych sposobach wytwarzania .....	159

S E K C J A IV

GAWRIŁOW A.: Dialogowy system przygotowywania programów dla robotów .....	173
---	-----

KALUSKI J.: Problemy badań i pomiarów robotów przemysłowych ....	181
PALUS H.: Automatyzacja odczytu wielobarwnego rysunku mozaikowego .....	187
SILEJKIS W., PALUS H.: Zastosowanie komory wirowej w robotyce ..	197
STASZULONEK A.: Łączna synchronizacja ruchu w robotach przemysłowych .....	211
SZKODNY T.: Kinematyczna dekompozycja różniczkowa ruchu członu roboczego robota IRb-6 .....	231
SZUBA T.: Automatyczna synteza programu dla inteligentnych maszyn roboczych .....	243
ŚWIERNIAK A.: Sterowanie robotem w warunkach niepewności parametrów jego układu napędowego .....	257
WARCZYŃSKI J., WOŹNIAK A.: Zastosowanie grafiki komputerowej w procesie robotyzacji gniazda obróbkowego .....	265

## СОДЕРЖАНИЕ

## СЕКЦИЯ III

Стр.

БАНАШАК З.: Система автоматизированного расписания транспортных подсистем ГПС .....	11
БАНАШАК З.: Система автоматизированного планирования сборочных процессов .....	21
ЦИКЛИС Й.: Алгоритм симуляции гибких автоматизированных участков.	29
ЦИКЛИС Й., ПЕЖАЛА В.: Тактика управления гибких автоматизированных участков на основе матричной модели .....	41
ДОМБРОВА Й.: Методы идентификации объектов в микрокомпьютерной системе учета .....	55
ГАН А.: Оптимальная организация реализации процессов на входе гибко автоматизированного производства .....	65
МАГОТТ Н., СКУДЛЯРСКИ К.: Проектирование гибких производственных систем с использованием стохастических сетей Петри .....	73
МАРЕЦКИ Ф.: Управление гибкой производственной системой .....	83
МИЛЛЕР М.: Диалоговая симуляционная система для исследований дискретных производственных процессов в электронной промышленности.	97
ПЕЖАЛА В., РУСИНЕК С.: Оценка компоновки гибкого автоматизированного участка с использованием матричной симуляционной модели..	107
ПШИНЫШ Т.: Использование метода цифровой симуляции для тестования компьютерных систем управления .....	120
САВИК Т.: Календарное планирование производства в гибкой автоматизированной производственной системе .....	129
СЬБИЦЬ А.: Специфика проектирования технологических маршрутов обработки корпусных деталей в гибких автоматизированных производствах .....	143
ШАДКОВСКА - СКЛИПИЦЕЛЬ Й.: Модель безкалорийной транспортной системы .....	151
ТОЧИЛОВСКИ Э.: Структурные аспекты агрегирования ресурсов при гибких методах производства .....	159

## СЕКЦИЯ IV

ГАВРИЛОВ А.: Диалоговая система подготовки программ для роботов..	173
КАЛУСКИ Я.: Проблемы исследований и измерений промышленных роботов .....	181
ПАЛУС Х.: Автоматизация ввода в ЭВМ многоцветного растрового рисунка .....	187
СИДЕЙКИС В., ПАЛУС Х.: Применение вихревой камеры в робототехнике.	197
СТАШУЛЕНЕК А.: Суммарная синхронизация движения в следящих манипуляторах .....	211

СЬВЕРНЯК А.: Управление роботом в условиях неуверенности параметров его привода .....	231
ВАРЧИНСКИ Я., ВОЗЬНЯК А.: Применение машинной графики в роботизированной обрабатывающей ячейке .....	243
ШКОДНЫ Т.: Кинематическое дифференциальное разложение движения рабочего органа робота ИР6-6 .....	257
ШУБА Т.: Автоматический синтез программ для интеллигентных рабочих машин .....	265

## CONTENTS

Page

### Section III

BANASZAK Z.: Computer - Aided Scheduling of the Automated Guided Vehicle System .....	11
BANASZAK Z.: System of the Computer - Aided Assembly Processes Planning .....	21
CYKLIS J.: Algorithm of Flexible Manufacturing Systems Simulation .....	29
CYKLIS J., PIERZCHAŁA W.: The Tactics of the FMS Control on the Basis of the Matrix Model .....	41
DĄBROWA J.: Identification Methods for Plants in the Micro-computer Evidention System .....	55
GAN A.: Optimal Management of the Processes Sequence in the Input of Robotized Technological Complexes .....	65
MAGOTT J., SKUDLARSKI K.: Design of the Flexible Manufacturing System Structure Using Stochastic Petri Nets .....	73
MARECKI F.: Flexible Manufacturing Systems Control .....	83
MÜLLER M.: Ein Interactives Simulationssystem zur Untersuchung Discreter Produktionsprozesse der Elektronik - Industrie ...	97
PIERZCHAŁA W., RUSINEK S.: The Evaluation of a Flexible Manufacturing System by the Matrix Simulation Model .....	107
PRZYBYSZ T.: The Use of Simulation Method for Test of Computer Control System .....	120
SAWIK T.: Production Scheduling in a Flexible Manufacturing System .....	129
ŚWIĆ A.: The Specificity of Design of Technological Routes of Working Body - Class Objects in the Flexible Manufacturing Systems .....	143
SZADKOWSKA-SKRZYPICIEL J.: A Model of Non-Collision ESP Transportation System .....	151
TOCZYŁOWSKI E.: Structural Aspects of the Aggregation of Resources for Flexible Manufacturing .....	159

### Section IV

GAWRIŁOW A.: Interactive Systems of Programms Preparation for Robots .....	173
KALUSKI J.: Problems of Investigitations and Measurement for Industrial Robots .....	181
PALUS H.: Automation of Reading for Multicolour Mosaic - Drawing .....	187
SILEIKIS W., PALUS H.: Applications of Vortex Chamber in Roboties .....	197
STASZULONEK A.: Joint Motion Synchronization in Tracking Robots.	211
SZKODNY T.: Kinematic Differential Dekomposition for the Movement of Working Element in the IRB-6 Manipulator .....	231

SZUBA T.: Automatic Program Synthesis for Intelligent Machines .	243
ŚWIERNIAK A.: Control of Robot with Uncertain Parameters of its Driving System .....	257
WARCZYŃSKI J., WOŹNIAK A.: Computer Graphics Application for Robot Based Manufacturing Cells .....	265