

SPIS TREŚCI

	strona
PRZEDMOWA	9
Sekcja II: MODELOWANIE I STEROWANIE	
ARENDE R.: Metoda modelowania symulacyjnego obiektów o charakterze ciągłym z opisem matematycznym zależnym od dyskretnych sygnałów sterujących	13
CYKLIS J., CZUŁA R.: Przygotowanie danych do symulacji dużych elastycznych systemów produkcyjnych przy użyciu modelu macierzowego	23
CYKLIS J., PIERZCHAŁA W.: Warunki unikania zastoju w macierzowym modelu ESP	33
GŁADYŚ S., MALARSKI M., SKORUPSKI J.: Analiza obciążenia pracą kontrolera w zależności od natężenia ruchu lotniczego	45
JASIŃSKI S., MALARSKI M., SKORUPSKI J.: Analiza numerycznej metody zobrazowania wybranych elementów lotniska dla symulatora TWR ..	57
KUBALE M.: Szeregowanie transmisji plików w oknach czasowych	69
MARECKI F.: Sterowanie produkcją elementów karoseryjnych	77
PTASZNIK K.: Sterowanie dynamiczne wielokrokowe zrobotyzowaną linią montażową	85
RASZTABIGA D.: Optymalizacja procesu walcowania	93
RASZTABIGA D.: Sterowanie operatywne procesu walcowania	109
ŚWIATEK J., PLATA A.: Pakiet programów do modelowania i identyfikacji kompleksów operacji	125
STRZELCZAK S.: Modelowanie systemów produkcyjnych przy zastosowaniu pakietów CASE	135
SZADKOWSKA-SKRZYPICIEL J.: Model symulacyjny systemu transportowego ESP wraz z algorytmem wyboru trasy wózków	147
TOMCZYK A.: Praktyczne dyskretne algorytmy sterowania samolotem	159
ZAJĄC J.: Pewien algorytm generowania wzorów rozkroju elementów płaskich	169
Sekcja III: KOMPUTEROWO ZINTEGROWANA PRODUKCJA I ROBOTYKA	
ADAMSKI W.: Integracja systemów komputerowych w polskim przemyśle lotniczym	181
ELSNER T.: Automatyczna identyfikacja w procesie produkcyjnym	193
ELSNER T.: Zintegrowana realizacja zleceń w CIM-TTZ Saarbrücken	205
GRZEŚLAK J., ŁUKASIK E., SAWWA R., ŚWIDER S.: Doświadczenia z wdrożenia zrobotyzowanej linii pras w FSM Tychy	217
HONCZARENKO J., JARDZIOCH A., KOSECKA A.: Zintegrowany pakiet programów do wspomaganía projektowania elastycznych systemów obróbki przedmiotów obrotowo symetrycznych	225

JÓZEFczyk J.: Wybrane problemy mikrokomputerowego sterowania ruchem manipulatora	235
JÓZEFOWSKA J.: System ekspercki projektowania konfiguracji ESP	247
LASEK D.: Energooszczędne napędy pneumatyczne manipulatorów przemysłowych	255
LIS G.: Orientacja przestrzenna przedmiotów metodą magnetyczną	267
PALUS H.: Regułowe systemy wizyjne	279
SZCZERBAK J., TRUNIN W., LENIK K., ŚWIĆ A.: Podstawy organizacji zintegrowanej produkcji przemysłu maszynowego	291
SZKODNY T., FORTUNA A.: Algorytm generacji trajektorii zadanej ze zdefiniowaną kinematyką dla manipulatora IRb-6	301
ŚWIĆ A., LENIK K.: Projektowanie elastycznego gniazda produkcyjnego jako systemu przetwarzania informacji	315

CONTENTS

page

INTRODUCTION	
--------------------	--

Section II: MODELING AND CONTROL

ARENDR R.: Modeling continuous objects with a mathematic description depending on the discrete control signals by the simulation method	13
CYKLIS J., CZULA R.: Setting-up input data for simulation of big flexible manufacturing systems using matrix model	23
CYKLIS J., PIERZCHAŁA W.: How to find conditions of avoiding the deadlocks on the basis of the matrix model of FMS	33
GLADYS S., MALARSKI M., SKORUPSKI J.: Analysis of controller workload related to air traffic density	45
JASIŃSKI S., MALARSKI M., SKORUPSKI J.: Method for TWR simulator analysis of chosen elements of airport area visualisation	57
KUBALE M.: File transfer scheduling within time windows	69
MARECKI F.: Control of production of carbody elements	77
PTASZNIK K.: A dynamical multistep control of the robotized assembly line	85
RASZTABIGA D.: A rolling process optimization	93
RASZTABIGA D.: The competent control of rolling process	109
ŚWIATEK J., PLATA A.: The package for modelling and identification of complex of operations systems	125
STRZELCZAK S.: Application of CASE systems to manufacturing systems modelling	135
SZADKOWSKA-SKRZYPICIEL J.: The simulation model of a transportation system of FMS with the algorithm of the selecting the traffic routes of vehicles	147
TOMCZYK A.: Applied discrete algorithms of the aircraft control systems	159
ZAJĄC J.: An approach to the single sheet cutting stock problem	169

Section III: COMPUTER INTEGRATED MANUFACTURING AND ROBOTICS

ADAMSKI W.: Integration of computer systems in Polish aviation industry	181
ELSNER T.: Automatic identification in the production	193
ELSNER T.: Integrated order processing in CIM-TTZ Saarbrücken	205
GRZEŚLAK J., ŁUKASIK E., SAWWA R., ŚWIDER S.: The experience on the robotized press line implementation at the FSM Tychy ...	217
HONCZARENKO J., JARDZIOCH A., KOSECKA A.: The integrated program modul set to aided design of flexible systems for machining of rotary symmetrical products	225

JÓZEF CZYK J.: Selected problems of the microcomputer control of an industrial robot manipulator	235
JÓZEFOWSKA J.: Expert system for design of flexible manufacturing systems	247
LAZAR D.: Energy-economical pneumatic drive of industry manipulators	255
LIS G.: Spatial orientation of workpiece by magnetic method	267
PALUS H.: Rule-based vision systems	279
SZCZERBAK J., TRUNIN W., LENIK K., ŚWIĆ A.: The basis of organization the integrated production in machine industry	291
SZKODNY T., FORTUNA A.: Algorithm of generation required trajectories with defined kinematics for IRb-6 manipulator	301
ŚWIĆ A., LENIK K.: The flexible manufacturing system (FMS) design as an information processing system	315