

SPIS TREŚCI

	Str.
ZAMIAST WSTĘPU	11
1. T. BIL: Przestrzenny model mechanizmu dźwigniowego i jego możliwości	13
2. A. BUCHACZ, J. WOJNAROWSKI: Hipergrafy i liczby strukturalne układów prętowych jako modele w syntezie ciągłych układów mechanicznych	19
3. J. CABAŃSKI: Matematyczny model w projektowaniu tłumików dynamicznych w wibrozagęszczarce	27
4. E. CHLEBUS: Modelowanie zespołu przewodnica-przewodnik metodą elementów skończonych	31
5. A.T. CHWIEJ: Grafy wiązań w modelowaniu sprawności energetycznej układów mechanicznych	37
6. A.T. CHWIEJ: Grafy wiązań w modelowaniu struktur łańcuchów kinematycznych	43
7. V. DRENOVAC: An Approach to Study of Impact in Multibody Systems.	49
8. P. FEDELIŃSKI, T. BURCZYŃSKI: Zastosowanie metody elementów brzegowych do analizy wpływu kształtu na częstotliwości drgań własnych układu	57
9. A. GRONOWICZ: Problemy projektowania mechanizmów nieracjonalnych.	65
10. A. HARLECKI, I. ADAMIEC-WÓJCIK: Dynamika wybranego mechanizmu dźwigniowego z uwzględnieniem tarcia w węzłach	71
11. K. JAWOREK, J. DOBRZAŃSKI, A. FERENC: Wskaźnikowe modelowanie procesu odtwarzania trajektorii wzorcowej	77
12. M. KIRKACZ, L. KURMAZ, E. GULIŃSKI: Wykorzystanie w układach napędowych sprzęgieł podatnych o kwazizerowej sztywności	83
13. J. KNAPCZYK, A. STĘPNIEWSKI: Modelowanie ruchu manipulatora typu ASEA dla zadanej trajektorii chwytaka	89
14. A. KOSIOR: Badanie wpływu parametrów modeli zawierających zestaw belek na tłumienie drgań układu z tarcie konstrukcyjnym	99
15. W. MAROWSKI: Modelowanie dynamiki układów z poissonowskim wymuszeniem impulsowym	105
16. K. MIANOWSKI, K. NAZARCZUK, T. URBANIEC: Ocena kinematycznych i dynamicznych własności ramienia manipulatora o napędzie równoległym	111
17. T. MŁYNARSKI: Zastosowanie metody dekompozycji do analizy kinematycznej mechanizmów klasy drugiej	117
18. A. MUSZYŃSKA: Modal Analysis of Rotating Machines	127

	Стр.
19. А. СПОЧЫНСЬКИ: Синтез механизмов, осуществляющих данное движение двух или больше звеньев	137
20. В. ОСТАХОВИЧ, М. КРАВЧУК: Дискретные модели контактной задачи ...	147
М. ОСТВАЛЬД: Оптимизация трехслойной цилиндрической оболочки при сложном нагружении с учетом переменной характеристики заполнителя	153
22. Г. ПАНОВКО: О возбуждении колебаний в технологических системах типа протягивания	159
23. М. ПЕТШАКОВСКИ: Использование микрокомпьютера для подбора характеристик упругих муфт в системах переноса привода	167
24. Е. ПОКОЙСКИ: Система автоматизации принятия решений в динамике машин	171
25. Д. ПРОХОВСКИ, Т. ВЫСОЦКИ: Параметрическая чувствительность характеристик динамических нагрузок несущей конструкции автомобиля ..	177
26. А.Р. РАЙС, В.Р. РАЙС: Исследование динамики электромагнитного вибратора	185
27. В.Р. РАЙС, А.И. СМЕЛЯГИН: Исследование динамических процессов машин с электромагнитным приводом	193
28. Ц. ЖИМКОВСКИ: Применение пакета программного обеспечения SAMIR для моделирования электрических роботов	201
29. С. САВИАК: Применение метода жестких конечных элементов для формирования плоских механизмов в динамических расчетах	207
30. И. СКИДАН: Математическое моделирование кинематических поверхностей в специальных координатах	213
31. А.И. СМЕЛЯГИН: Исследование динамики оптимальных по КПД электромагнитных насосов и молотов	223
32. Д. СТЕШЕЛЬЧЫК, М. ГУЗОВСКИ: Симуляция кинематики промышленных роботов с использованием компьютерной графики	231
33. Д. ШВЕДОВИЧ, Я. ШВЕДОВИЧ: АНАЛИЗ СТАТИЧЕСКИХ И ДИНАМИЧЕСКИХ НАГРУЗОК в кинематических парах манипулятора	241
34. В. ТВАРУТ: Кинематические основы проектирования трехчленных механизмов	247
35. Т. ТЫРЛЬИК, М. ВЕРЦИТРОХ: Моделирование системы шпинделя горизонтального сверлильного расточного станка в аспекте процесса расточного станка в аспекте процесса растачивания	253
36. Э. ВИТБРОДТ, Я. КРУШЕВСКИ, Г. МАЕВСКИ, С. САВИАК: Моделирование судовых природных систем в расчётах скручивающих колебаний	259
37. Б. ЗАСТЕМПОВСКИ: Динамическая модель гидростатического подшипника с автоматическим регулированием дросселирования в системе питания	265
38. Т. ЗЕЛИНЬСКА: Постройка моделей походки шагающих машин на примере четырехножной машины	271
39. Л.М. ЗОРИЙ: Фундаментальные решения и методы исследования деформируемых систем	277

CONTENS

	Page
INSTEAD OF INTRODUCTION	11
1. T. BIL: Three-dimensional model of the link mechanism and its capacity	13
2. A. BUCHACZ, J. WOJNAROWSKI: Hypergraph and structural numbers of rod structures as models for synthesis of continuous systems	19
3. J. CABAŃSKI: Mathematical model of dynamic dampers design in vi- brothickener	27
4. E. CHLEBUS: Modelling of the unit shear-guide with the method of finite elements	31
5. A.T. CHWIEJ: Bound graphs in mechanical systems energy efficiency modelling	37
6. A.T. CHWIEJ: Bound graphs in kinematic chains structures model- ling	43
7. V. DRENOVAC: An approach to study of impact in multibody systems.	49
8. P. FEDELIŃSKI, T. BURCZYŃSKI: Application of the boundary element method to the analysis of shape influence on natural frequencies.	57
9. A. GRONOWICZ: Some remarks on designing of overconstrained mecha- nisms	65
10. A. HARLECKI, I. ADAMIEC-WÓJCIK: Dynamics of choice link mechanism with regard to friction in joints	71
11. K. JAWOREK, J. DOBRZAŃSKI, A. FERENC: Indicatory modelling of the process of following a standard trajectory	77
12. M. KIRKACZ, L. KURMAZ: Using flexible coupling with qusinull stiffnes in drive systems	83
13. J. KNAPCZYK, A. STĘPNIEWSKI: Modelling of ASEA-type manipulator motion for the specified end-efector trajectory	89
14. A. KOSIOR: Investigation of influence of parameters of the model which is concisted of a set of beams on damping of vibrations of the system with structural friction	99
15. W. MAROWSKI: Modelling of the dynamics of systems subjected to Poissonian impulse excitation	105
16. K. MIANOWSKI, K. NAZARCZUK, T. URBANIEC: Assessment of kinematic and dynamic properties of manipulator arm with parallel drive ...	111
17. T. MŁYNARSKI: Application of decomposition method for kinematic analysis of second class mechanisms	117
18. A. MUSZYŃSKA: Modal analysis of rotating machines	127

	Page
19. A. OPOCZYŃSKI: Synthesis of mechanisms for a given motion of two or more links	137
20. W. OSTACHOWICZ, M. KRAWCZUK: Discrete models of constact problem.	147
21. M. OSTWALD: Optimization of sandwich cylindrical shell subjected to combined loads with variable characteristic of the core	153
22. G. PANOVKO: On Vibration excitation in pull-type technological systems	159
23. M. PIETRZAKOWSKI: Application of a microcomputer to the selection of characteristics of flexible couplings in power transmission systems	167
24. J. POKOJSKI: System do komputerowego wspomagania decyzji w dynamicie maszyn	171
25. L. PROCHOWSKI, T. WYSOCKI: Parametric sensitivity of description of the dynamic charges of models motor-truck of specific construction	177
26. A.R. RAIS, V.R. RAIS: Studing of dynamics of the electromagnetic cased hole vibrator	185
27. V.R. RAIS, A.I. SMELJAGIN: Dynamics processes investigation of the machines and mechanisms with electromagnetic reversible drive	193
28. C. RZYMKOWSKI: Computer aided modelling of electric-driven robots with the help fo camir system	201
29. S. SAWIAK: Applied rigid finite element method to modeling of planar mechanisms in the dynamics calculation	207
30. I. SKIDAN: Mathematical modelling of kinematic surfaces in special co-ordinate axes	213
31. A.I. SMELJAGIN: Dynamics of pumps and hummers with elektromagnetic reversible drive having optimal efficiency	223
32. D. STRZELCZYK, M. GUZOWSKI: Simulation of industrial robots kinematics by means of computer graphics	231
33. D. SZWEDOWICZ, J. SZWEDOWICZ: Calculation of statical and dynamical reaction in manipulator's kinematic pairs	241
34. W. TWARÓG: Kinematics bases designing of three member mechanisms.	247
35. T. TYRLIK, M. WIERCIGROCH: Modeling the spindle system of horizontal boring machine in the holeboring process	253
36. E. WITTBRODT, J. KRUSZEWSKI, H. MAJEWSKI, S. SAWIAK: Ship propulsional system modelling in torsional vibration analysis	259
37. B. ZASTEMPOWSKI: Dynamic model of hydrostatic bearing with automatic control by throttling in supplying system	265
38. T. ZIELIŃSKA: The certain of walking-machine gait models: on an example of a four legged walking-machine	271
39. L.M. ZORIJ: Fundamental solutions and research methods of deforming systems	277