

а прямоугольных тра-
ншем числе областей
чук В. Н. (Харьков).

суббота, 10.00.

нные факторы обеспе-
ной работы РТС.

фадаров Ю. Б.,
рильчук В. Д. (Коростень),
родский А. Н. (Житомир).

расчета производитель-
использовании РТС.

заренко Б. А. (Житомир),
ин В. Я. (Коростень).

орная система управле-
м роботом МР.ЛУ-200,
ков С. П., Карташов Л. Е.,
кула Д. Л. (Севастополь).

автоматизированного
требованиям кинема-
процессов.

илович В. А. (Житомир),
киров М. С. (Наманган),
ковский С. В. (Киев).

теории графов при ре-
экомпозиции изделий

ковский С. В. (Киев).

автоматизированной
ых деталей на стан-

вин А. В. (Киев),
ник В. Г. (Тернополь).

тод расчета программ-
аемого работа.

ицкий В. А., Савчук С. И.
итомир).

3. РТЛ сборки коммутационного ус-
тройства.

Швец В. И., Васинович С. Н.,
Новиковский В. И. (Житомир).

4. Автоматизированный роторный мо-
дуль механической обработки мебель-
ных опор.

Омельячук В. В.,
Побережний О. В. (Бердичев),
Яновский В. А. (Житомир).

8. Оптимизационная задача размеще-
ния в роботизированном комплексе при
проектировании плат РЭА.

Опанасюк А. Б.,
Соколовская Е. Г. (Харьков).

9. Проблемы достижения оптимальных
параметров качества спицевых колес
при их центрировании.

Пасечник В. А.,
Бейрак М. Л. (Киев).

25 мая, суббота, 14.30.

1. Программное обеспечение решения
задач оптимального размещения источ-
ников физических полей.

Чувашева С. И.,
Ющенко А. М. (Житомир).

2. Методика проектирования органи-
зации труда в робототехнических систе-
мах.

Писаренко Б. А. (Житомир).

3. Исследование точности механизма
позиционирования.

Сниедзиньш В. А. (Рига).

4. Особенности применения установоч-
но-зажимных приспособлений в ГПС.

Яновский В. А. (Житомир).

Стендовые доклады

1. Методика расчета многопальцевых
устройств промышленных роботов.

Гонтаровский В. П.,
Гонтаровская Т. Н. (Житомир).

2. Гамма устройств винтозавертываю-
щих головок для сборочных РТК.

Данилова Л. Н.,
Давыгора В. Н. (Киев).

ИНОВАЦИОННЫЙ НАУЧНЫЙ ЦЕНТР
АКАДЕМИИ НАУК УССР
ЖИТОМИРСКИЙ ФИЛИАЛ
КНЕВСКОГО ПОЛИТЕХНИЧЕСКОГО ИНСТИТУТА
ЖИТОМИРСКОЕ ОБЛАСТНОЕ ПРАВЛЕНИЕ
СОЮЗА НАУЧНЫХ И ИНЖЕНЕРНЫХ
ОБЩЕСТВ СССР
ЖИТОМИРСКИЙ ЦЕНТР НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКОЙ
ИНФОРМАЦИИ И ПРОПАГАНДЫ

ПРИГЛАСИТЕЛЬНЫЙ БИЛЕТ И ПРОГРАММА

IV

ОБЛАСТНОЙ МЕЖОТРАСЛЕВОЙ
КОНФЕРЕНЦИИ
«РОБОТИЗАЦИЯ
ТЕХНОЛОГИЧЕСКИХ ПРОЦЕССОВ
В МАШИНОСТРОЕНИИ
И ПРИБОРОСТРОЕНИИ»

Житомир, 24—25 мая 1991 г.

Житомир, областная типография, 07.05.91, т. 150, Зак. 1152.

Уважаемый тов. Гречаник М.М.

Организационный комитет приглашает Вас принять участие в работе IV межотраслевой конференции «Роботизация технологических процессов в машиностроении и приборостроении», которая состоится 24—25 мая 1991 г. в г. Житомире.

Оргкомитет помещается в Житомирском филиале Киевского политехнического института по адресу: г. Житомир, ул. Черняховского, 103, комн. 214.

Телефоны для справок: 24-14-23, 24-14-49.

Регистрация участников конференции и оформление гостиницы будут проводиться 23 мая с 9.00 до 22.00 в комн. 214 ЖФ КПИ.

Для бронирования мест в гостинице просим подтвердить свой приезд телеграммой или телефонным звонком до 15 мая 1991 года.

Заседание конференции будет проходить в актовом зале ЖФ КПИ.

Проезд:

— от аэропорта — маршрутным такси или автобусом № 20 до остановки «Площадь Победы», далее — троллейбусом № 5 до остановки «Политехнический институт»;

— от железнодорожного и автобусного вокзалов — троллейбусом № 2 до остановки «Площадь Победы», далее — троллейбусом № 5 до остановки «Политехнический институт», или маршрутным таксом № 3 до остановки «Политехнический институт».

О билетах на обратный путь просим побеспокоиться заранее.

ПОРЯДОК И РЕГЛАМЕНТ РАБОТЫ КОНФЕРЕНЦИИ

Утреннее заседание — с 10.00 до 13.00
Перерыв — с 13.00 до 14.30
Вечернее заседание — с 14.30 до 18.00
Регламент: доклады — до 20 мин.
сообщения — до 10 мин.

Для демонстрации иллюстративного материала будут предоставлены диапроектор, эпидиаскоп и персональные ЭВМ (ИСКРА-1030, IBM PC AT).

ОРГКОМИТЕТ

Председатель — **Самотокин Б. Б.** — д. т. н., профессор, директор Житомирского филиала КПИ.

Заместитель председателя — **Давыгора В. Н.** — к. т. н., доцент КПИ.

Ученый секретарь — **Кирилович В. А.** — к. т. н., ассистент Житомирского филиала КПИ.

Члены оргкомитета:

Ющенко В. Т. — зам. председателя областного правления союза научных и инженерных обществ СССР;

Настенко Н. Я. — к. т. н., научный сотрудник ИНИЦ АН УССР;

Переменко Г. Н. — ст. инженер НИЦ Житомирского филиала КПИ.

ПРОГРАММА КОНФЕРЕНЦИИ

24 мая, пятница, 10.00.

1. Научно-исследовательские работы Житомирского филиала Киевского по-

литехнического института по робототехнике.

Самотокин Б. Б. (Житомир).

2. Моделирование многофазных робототехнических систем на основе подумарковских процессов и диффузионной аппроксимации.

Комп В. Я., Карташов Л. Е. (Севастополь).

3. Проблемы создания гибкой технологической оснастки для станков с ЧПУ и ГПС.

Кузнецов Ю. А. (Киев).

4. Исследование траекторий автомобиля при сборке с использованием программного робота.

Судинке Ф. А., Камол А. Я., Стефакис Р. Д. (Рига).

5. Роботизация технологических процессов контроля конических резб.

Шабайковы В. А. (Львов),
Хомяк Р. И. (Дрогобыч)

6. Роботизированные средства контроля конических резб.

Хомяк Р. И. (Дрогобыч),
Шабайковы В. А. (Львов).

7. Универсальные ориентаторы грузозащитных устройств роботизированных производств и нелинейные отображения Пуанкаре.

Грабар И. Г., Гречаник М. М. (Житомир).

8. Применение решетчатого размещения многогранников к задачам компоновочного синтеза роботизированных технологических систем.

Писменчук Н. В. (Житомир).

24 мая, пятница

1. Автоматизированная линейная структура

Кирило
Колодин
(Житомир)

2. Прогнозирование и моделирование сборки деталей в сборочном комплексе

Левин
Худайм
Примак
(Севаст

3. Подходы к построению робототехнических систем

Швец

4. Принципы базирования вертикальных устройств РТК.

Давыгор
Данилов
Пасенини

5. Эффективность эволюционных методов оптимизации параметров систем с ЧПУ и станочных комплексов

Кузнецов
Ахромов
Кравец
Эль-Гола

6. Информационно-методические основы для трехмерного моделирования поверхности.

Рузлит
Синелзин

7. Определение устойчивости движения робота

Черномор