

PUBLIKACJE

KONFERENCJE KRAJOWE:

- 1 Gutowski R., Jarzębowska E., "Zagadnienia drgań układu mechanicznego z więzami programowymi nieholonomicznymi wyższego rzędu", XI Sympozjum "Drgania w układach fizycznych", Poznań-Błażejewko, Maj 1984.
- 2 Jarzębowska E., "Drgania ciała sztywnego z więzami nieholonomicznymi wyższego rzędu typu programowego", Materiały VII Sympozjum Techniki Wibracyjnej i Wibroakustyki, Kraków, Grudzień, 1984.
- 3 Jarzębowska E., Gutowski R., "Możliwości analizy i syntezy wybranych zadań sportowych z punktu widzenia teorii ruchu programowego", Ogólnopolska Konferencja Biomechaniki, Gdańsk, 1987.
- 4 Jarzębowska E., "Wybrane zagadnienia drgań układu mechanicznego o zmiennej masie", Materiały VIII Sympozjum Techniki Wibracyjnej i Wibroakustyki, Kraków, 1987.
- 5 Jarzębowska E., "Modelowanie nieswobodnych układów mechanicznych o zmiennej masie", XXVII Sympozjon "Modelowanie w mechanice", Zeszyty Naukowe Politechniki Śląskiej, seria Mechanika, 1988.
- 6 Jarzębowska E., "Modelowanie układów biomechanicznych metodami mechaniki analitycznej układów o zmiennej konfiguracji", Materiały VIII Szkoły Biomechaniki, Wydawnictwo AWF Warszawa, s. 43-54, 1989.
- 7 Jarzębowska E., "Zagadnienia drgań i stateczności nieswobodnego układu mechanicznego o zmiennej masie", Sympozjon "Modelowanie w mechanice", Zeszyty Naukowe Politechniki Śląskiej, Zeszyt 99, seria Mechanika, nr 1057, s.125-129, 1989.
- 8 Jarzębowska E., "Zachowanie równowagi ciała jako zagadnienie stateczności układu o zmiennej konfiguracji", Ogólnopolska Konferencja Biomechaniki, Wrocław, Zeszyty Naukowe AWF Wrocław, s. 51-58, 1991.
- 9 Jarzębowska E., Michalski W., "Metoda ruchu programowego w zastosowaniu do ruchu układów mechanicznych", Sympozjon "Modelowanie w mechanice", Zeszyty Naukowe Politechniki Śląskiej, Zeszyt 107, seria Mechanika, s.165-172, 1992.
- 10 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., "Modelowanie i analiza komputerowa kozłowania na przykładzie ciała sztywnego", XI Szkoła Biomechaniki, AWF Warszawa, 1993.
- 11 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., „Symulacja i animacja komputerowa ruchu ciała sztywnego”, VIII Konferencja - Symulacja Procesów Dynamicznych, Dolina Chochołowska, Czerwiec, 1994.
- 12 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., "Modelowanie uderzeń powstających podczas chodu", XII Szkoła Biomechaniki, Szklarska Poręba, Prace Naukowe Instytutu Konstrukcji i Eksploatacji Maszyn Politechniki Wrocławskiej, nr 75, seria: konferencje 21, s. 140-142, 1994.
- 13 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., Wakulicz A., "Nieklasyczny opis ruchu układów mechanicznych z ograniczeniami", Sympozjon "Modelowanie w mechanice", Zeszyty Naukowe Politechniki Śląskiej, Zeszyt 115, seria Mechanika, s.107-113, 1994.
- 14 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., Jedliński W., "Dynamika manipulatora koparki sterowanej mikroprocesorami", II Krajowa Konferencja Naukowo-Techniczna, Mechatronika 94, Prace Naukowe Politechniki Warszawskiej, zeszyt 3, 1994.
- 15 Jarzębowska E., "Ocena ograniczeń ruchu wybranych układów biomechanicznych z punktu widzenia ruchu programowego", Ogólnopolska Konferencja Biomechaniki, Kraków, 1995.

- 16 Jarzębowska E., "Wybrane zagadnienia modelowania nieswobodnych układów mechanicznych", Konferencja mechaniki analitycznej, Warszawa, ITLiMS, 1995.
- 17 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., Wakulicz A., "Zasada Gaussa ruchu układów mechanicznych z ograniczeniami", Konferencja mechaniki analitycznej, Warszawa, ITLiMS, 1995.
- 18 Jarzębowska E., Kulnicz K., "Zastosowanie metod stateczności do analizy wybranych układów biomechanicznych", XV Szkoła Biomechaniki, Spała, 1997.
- 19 Jarzębowska E.: „Developments in Modeling in Analytical Dynamics and Control of Nonholonomic Systems”, Materiały konferencyjne, Kazimierz Dolny, Red. Wydania: W. Szcześniak, pp. 59 – 71, listopad, 2001.
- 20 Jarzębowska E., Grzesikiewicz W., "Zadanie sterowania ruchem nieholonomicznego układu niezapłyginowskiego", Krajowa Konferencja "Poliptymalizacja i CAD", Mielno, 2001.
- 21 Jarzębowska E., „Modelowanie dynamiki układów nieholonomicznych w zastosowaniu do projektowania algorytmów sterowania nieliniowego”, I Kongres Mechaniki Polskiej, 2007.

KONFERENCJE MIĘDZYNARODOWE:

(Materiały recenzowane)

- 1 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., "Nonclassical Method of Dynamical Analysis of Constrained Mechanical Systems", 1st European Nonlinear Oscillation Conference, Hamburg, August, 1993.
- 2 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., "A Nonclassical Approach to Motion Description of Constrained Systems", European Mechanics Colloquium, Euromech 320, Multibody Systems: Advanced Algorithms and Software Tools, Prague, 1994.
- 3 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., "A Nonclassical Approach to Constrained Systems Motion Description Including Impact Effects", 2nd European Solid Mechanics Conference, Euromech, Genoa, Italy, 1994.
- 4 Jarzębowska E., Jarzębowski W., "Strain and Stresses in Thermally Loaded Disks with Notches", Proc. 10th International Conference on Experimental Mechanics, Lisbon, Portugal, pp. 465-469, 1994.
- 5 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., „Motion Modelling Method for Constrained Mechanical Systems Applied in Robotics”, Proc. 1st Symposium on Mathematical Models in Automation and Robotics, MMAR, Międzyzdroje, Poland, Vol. 1, pp. 373-377, 1994.
- 6 Jarzębowska E., „On a Problem of Control Motion of Mechanical Systems Limited With Nonholonomic Constraints of the Program Type”, Proc. 1st Symposium on Mathematical Models in Automation and Robotics, MMAR, Międzyzdroje, Poland, Vol. 1, pp. 377-381, 1994.
- 7 Jarzębowska E., „Analysis of the Program Type Motion of Constrained Multibody Systems”, Proc. Int. Symposium of Analysis and Synthesis of Nonlinear Dynamical Systems in Mechanics”, Riga, Latvia, pp. , 1996.
- 8 Jarzębowska E., "On a Problem of Controlled Motion of Mechanical Systems Limited with Nonholonomic Constraints of the Program Type", Proc. 2nd European Nonlinear Oscillations Conference, Prague, Vol.2, pp. 79-81, 1996.
- 9 Jarzębowska E., „On Mathematical Modeling of Systems With Program Type Constraints In the Inverse Kinematic Problem In Robotics”, Proc. 4th Symposium on Mathematical Models in Automation and Robotics, MMAR, Międzyzdroje, Poland, Vol. 3, pp.1107-1113, 1997.

- 10 Jarzębowska E., „On a Stability Problem of Mechanical System Motion Limited With Program Type Constraints”, Proc. 4th Conference on Dynamical Systems-Theory and Applications, Łódź, Poland, pp. 125-131, 1997.
- 11 Jarzębowska E., McClamroch N.H., “On Nonlinear Control of the Ishlinsky Problem as an Example of a Nonholonomic Non-Chaplygin System”, in Proc. American Control Conf., Chicago, pp.3249–3253, 2000.
- 12 Jarzębowska E., “On Some Applications of Recent Developments in Dynamics to Control Problems of Nonholonomic systems”, Proc. IEEE Int. Conf. Methods and Models in Automation and Robotics, Szczecin, Poland, Vol. 2, pp. 965-970, 2002.
- 13 Jarzębowska E., “Model Reference Tracking Control for Constrained Robotic Systems”, Proc. 3rd Int. Workshop on Robot Motion and Control, RoMoCo, Bukowy Dworek, Poland, pp. 153-159, 2002.
- 14 Jarzębowska E., “Adaptive Tracking Control for Systems with Program Constraints”, Proc. IEEE Int. Conf. Methods and Models in Automation and Robotics, Miedzyzdroje, Poland, Vol. 3, pp. 1015-1021, 2003.
- 15 Jarzębowska E., “Robot Motion Planning in the Presence of Program Constraints”, Proc. 7th IFAC Symp. Robot Control 2003, Syroco’03, Vol. 1, pp. 117-122, Elsevier, 2003.
- 16 Jarzębowska E., “DCAL Control Strategy Application to Robotic Manipulators with Program Constraints”, Proc. 48 Int. Wissenschaftliches Koll. Ilmenau, Germany, pp. 675-678, 2003.
- 17 Jarzębowska E., “Model-Based Control Strategies for Systems with Constraints of the Program Type”, Proc. 7th Int. Conf. Dynamical Systems: Theory and Applications, Łódź, Poland, pp.423-431, 2003.
- 18 Jarzębowska E., “Tracking Control of Constrained Underactuated Manipulators”, Proc. 49th Int. Wissenschaftliches Kolloquium, Ilmenau, pp. 430-435, Shaker Verlag, GmbH Aachen, 2004.
- 19 Jarzębowska E., “Dynamics Modeling of Nonholonomic Mechanical Systems:theory and Applications”, 4th World Congress of Nonlinear Analysts, June, Orlando, FL, by Elsevier, 2004.
- 20 Jarzębowska E., “Reduced State Motion/Force Tracking Controller for Constrained Robots”, Proc. 4th IEEE Int. Workshop on Robot Motion & Control, RoMoCo, Puszczykowo, Poland, pp. 231-236, K. Kozłowski, ed. Poznan Univ.Techn., 2004.
- 21 Jarzębowska E., “Design of a Tracking Controller-Observer System for a Mobile Robot”, Proc. 5th IEEE Int. Workshop on Robot Motion & Control, RoMoCo, Dymaczewo, Poland, pp. 85-91, K. Kozłowski, ed. Poznan Univ.Techn., 2005.
- 22 Jarzębowska E., “Model-Based Reference Tracking with Kinematic Specifications of Programmed Motion”, Proc. of the 11th IEEE Int. Conf. On Methods and Models in Automation and Robotics, MMAR 2005, pp. 603-608, 2005.
- 23 Jarzębowska E., “Classification of Control Problems for Constrained Mechanical Systems”, Proc. 8th Conference On Dynamical Systems: Theory and Applications, Łódź, pp. 423-430, Dec. 2005.
- 24 Jarzębowska E., Lewandowski R., “Modeling and Control Design Using the Boltzmann-Hamel Equations: A Roller-Racer Example”, Proc. 8th IFAC Symposium on Robot Control, SYROCO 2006.
- 25 Jarzębowska E., “Model-Based Tracking of Predefined Tasks For Underactuated Systems“, Proc. MX2006 10th International Mechatronics Conference, ISBN: 1-4276-0135-6, Philadelphia, June 2006.
- 26 Jarzębowska E., Szklarz San Huan P., “Kinematic Control Design for Nonholonomic Mechanical Systems Based on the Error Function”, Proc. DSTA, pp. 743-750, Łódź, Poland, Dec. 2007.

- 27 Jarzębowska E., "Constrained Systems in Mechanics and Control as They Appear in Engineering", Proc. XXII International Workshop on Differential Geometric Methods in Theoretical Mechanics, Będlewo, August 19-26, 2007, Stefan Banach Int. Math. Center, IM PAN webpages. (invited lecture).
- 28 Jarzębowska E., "Quasi-Coordinates Based Dynamics Modeling and Control Design for Nonholonomic Systems", World Congress of Nonlinear Analysts, July 2-9, Orlando, FL, 2008, (invited lecture), paper submitted to Journal of Nonlinear Analysis.
- 29 Jarzębowska E., "Control-Oriented Dynamic Modeling of Wheeled Mobile Systems", Proc. 53-rd Internationales Wissenschaftliches Kolloquium, Technical University Ilmenau, Sept. 8-12, 2008, ISBN-Nr: 978-3-938843-40-6.
- 30 Jarzębowska E., "Motion Tracking Control Design for Wheeled Mobile Systems", Proc. ASME 1-st Dynamic Systems and Control Conference, ISBN: 978-0-7918-3838-9, Ann Arbor, MI, USA, Oct. 20-22, 2008.

PUBLIKACJE W CZASOPISMACH:

- 1 Gutowski R., Jarzębowska E., "Schwingungen eines starren Körpers mit nichtholonomen Nebenbedingungen höherer Ordnung vom "Programmtyp"", Technische Hochschule, Ilmenau, Heft 31(3), pp. 29–38, 1985.
- 2 Jarzębowska E., "The Problem of Small Oscillations of Mechanical Systems with Arbitrary Order Nonholonomic Program Constraints", **Nonlinear Vibration Problems**, PAN, Vol. 24, pp. 141–160, 1991.
- 3 Grzesikiewicz W., Jarzębowska E., Jedlinski W., "Dynamika manipulatora koparki sterowanej mikroprocesorami", Prace Naukowe P.W., Zeszyt 3, 1994.
- 4 Jarzębowska E., Kulnicz K. „Stability Analysis Application to Selected Biomechanical Systems”, **Biology of Sport**, Supp. 7, pp.227-232, 1997. **(lista filadelfijska)**
- 5 Rodkina A., Mao X., Jarzębowska E., "On a Problem of Robotic Hand Control Under Constraints of a Program Type", **Int. Journal of Functional Differential Equations**, Vol. 6, No 3-4, pp. 439-450, 1999.
- 6 Jarzębowska E., Greenberg J., "On an Improved Vehicle Steering System Friction Force Model", Techn. Report No AJ 441, **Ford Technical Journal**, 2000.
- 7 Jarzębowska E., Butts K., "Nonlinear Dynamics and Control Systems with Dymola-Modelica", Techn. Report No SJ 245, **Ford Technical Journal**, 2001.
- 8 Jarzębowska E., "On Derivation of Motion Equations for Systems with Nonholonomic High-Order Program Constraints", **Multibody System Dynamics**, Vol. 7, No 3, pp. 307-329, 2002. **(lista filadelfijska)**
- 9 Jarzębowska E., "Control Oriented Dynamic Formulation of Robotic Systems with Program Constraints", **Robotica**, Vol. 24, No 1, pp. 61-73, Jan. 2006. **(lista filadelfijska)**
- 10 Jarzębowska E., "Model-Based Control Strategies for Systems with Constraints of the Program Type", **Communications in Nonlinear Science and Numerical Simulation**, Vol. 11, No 5, pp. 606-623, Elsevier, 2006.

- 11 Jarzębowska E., "Dynamics Modeling of Nonholonomic Mechanical Systems: Theory and Applications", **Nonlinear Analysis**, Vol. 63, no 5-7, pp.185-197, Elsevier, 2005. **(lista filadelfijska)**
- 12 Jarzębowska E., "Tracking Control Design for Underactuated Constrained Systems", **Robotica**, Vol. 24, No 1, pp. 591-593, 2006. **(lista filadelfijska)**
- 13 Jarzębowska E., "Stabilizability and Motion Tracking Conditions for Nonholonomic Control Systems", **Mathematical Problems in Engineering**, Hindawi Publishing Corp., Vol. 2007. **(lista filadelfijska)**
- 14 Jarzębowska E., A Unified Nonlinear Control Strategy for Tracking Predefined Motions of Mechanical Systems, **in: Emerging Technologies, Robotics and Control Systems, Vol.1, S. Pennacchio Ed.**, pp. 145-151, InterSAR, 2007.
- 15 Jarzębowska E., A Unified Nonlinear Control Strategy for Tracking Predefined Motions of Mechanical Systems, **Int. J. Factory Automation, Robotics and Soft Computing**, Vol. 2, pp. 82-87, April 2007.
- 16 Jarzębowska E., "Advanced Programmed Motion Tracking Control of Nonholonomic Mechanical Systems", **IEEE Transactions on Robotics**, Vol. 24, No 6, pp.1315-1328, Dec. 2008 **(lista filadelfijska)**.
- 17 Jarzębowska E., „Quasi-Coordinates based Dynamics Modeling and Control Design for Nonholonomic Systems”, **Nonlinear Analysis**, Vol. 16, No. 16, pp. 1741-1754, Nov. 2008 **(lista filadelfijska)**.
- 18 Jarzębowska E., Szklarz San Huan P., "Kinematic Control Design for Nonholonomic Mechanical Systems Based on the Error Function", in Modeling, Simulation and Control of Nonlinear Engineering Dynamical Systems, J. Awrejcewicz ed., **Springer**, pp.221-231, 2009.
- 19 Jarzębowska E., "Repetitive Motion Tracking Control Design for Nonholonomic Mechanical Systems", **in: Emerging Technologies, Robotics and Control Systems, Vol.3, S. Pennacchio Ed.**, pp. 179-185, InterSAR, 2009.