

OBSAH

1 ÚVOD	5
2 STACIONÁRNÍ ROBOTY	6
2.1 Kinematika průmyslových robotů	7
2.2 Dynamika průmyslových robotů	8
2.3 Řízení průmyslových robotů.....	10
2.3.1 Decentralizované řízení	10
2.3.2 Centralizované řízení momentu	11
2.3.3 Řízení pomocí inverzní dynamiky, zpětnovazební linearizace	12
2.3.4 Adaptivní řízení.....	13
3 MOBILNÍ ROBOTY	14
3.1 Kolové roboty	15
3.1.1 Kinematický model kolového robota.....	16
3.1.2 Dynamický model diferenciálně řízeného robota	16
3.2 ŘÍZENÍ MOBILNÍCH ROBOTŮ	18
3.2.1 Diferenciálně řízený robot s využitím zpětnovazební linearizace.....	18
3.2.2 Fotbalový robot řízený v potenciálovém poli.....	20
4 ZÁVĚR.....	21
5 PERSPEKTIVY OBORU A ROZVOJ STUDIA OBORU	22
6 VLASTNÍ PŘÍNOS ROZVOJI OBORU	24
7 LITERATURA.....	26