

- [27] Kreysa, K.: Silnoproudá elektronika. Učební text VUT Brno, SNTL, Praha 1977
- [28] Kalaš, V.: Servosystémy a automatizované pohony. Učební text SVŠT, ES. SVŠT, Bratislava 1975
- [29] Šmejkal, L.: Kurs číslicového řízení obráběcích strojů. SNTL, Praha 1980
- [30] Grief, Š.: Řídiace systémy robotov. Zborník Manipulátory a roboty, ČSVTS Dom techniky, Banská Bystrica, 1981
- [31] Kotek, Z.; Chalupa, V.; Brůha, I.; Jelínek, J.: Adaptivní a učící se systémy. SNTL, Praha 1980
- [32] Rosenfeld, A.; Kak, A.C.: Digital Picture Processing. Academic Press, N.Y. 1976

O B S A H

	str.
1. ÚVOD	3
2. HISTORIE VÝVOJE PRŮMYSLOVÝCH ROBOTŮ	5
3. SOUČASNÝ STAV PRŮMYSLOVÝCH ROBOTŮ	8
4. MOTORICKÝ PODSYSTÉM ROBOTŮ - EFEKTORY	23
4.1. Lokomoční podsystem	24
4.2. Manipulační podsystem	26
4.2.1. Pohybové jednotky manipulačního podsystemu	41
4.2.2. Zařízení pro vymezení a tlumení pohybu	55
4.2.3. Výstupní hlavice manipulačního podsystemu	58
4.3. Pohony	66
4.3.1. Hydraulické pohony	66
4.3.2. Pneumatické pohony	82
4.3.3. Elektrické pohony	86
4.3.4. Mechanické pohony	107
5. SENZORICKÝ PODSYSTÉM ROBOTŮ	109
5.1. Prostředky vnitřní polohové zpětné vazby	112
5.2. Prostředky vnější zpětné vazby	118
6. ŘÍDICÍ SYSTÉMY PRŮMYSLOVÝCH ROBOTŮ	124
7. POPIS NĚKTERÝCH TYPŮ PRŮMYSLOVÝCH ROBOTŮ	141
8. KOGNITIVNÍ SYSTÉM	157
LITERATURA	167