

	<u>Obsah</u>	Str.
	Úvod	3
1	Technologický proces a jeho realizace	8
1.1	Charakteristika pracovních cyklů	10
1.2	Realizace pohybových funkcí	12
1.3	Diskrétní pohybové funkce	23
2	Řízení diskrétních funkcí	29
2.1	Řízení smyslu tekutinového motoru	36
2.2	Řízení sledu funkcí pracovního cyklu	37
3	Základy syntézy tekutinových ovládacích systémů	45
3.1	Prvky tekutinového ovládacího bloku	45
3.2	Modely struktury systému	57
4	Automatizace manipulačních a transportních operací s objekty	78
4.1	Typy objektů manipulace a jejich vlastnosti	86
4.2	Zásobníky	96
5	Manipulace s drobnými objekty	101
5.1	Zásobníky neuspořádaných objektů	102
5.2	Zásobníky částečně uspořádaných objektů	117
5.3	Zásobníky uspořádaných objektů	122
6	Manipulace s tyčemi a trubkami	137
7	Manipulace s plochými objekty	138
8	Podávací mechanismy pásů, drátů, tyčí	142
9	Manipulace s jednotlivými objekty	148
9.1	Zásobníky jednotlivých objektů	150
9.2	Manipulační zařízení	160
9.3	Transportní zařízení v automatizovaných systémech	180
10	Úroveň automatizace	196
	Literatura	201

