

| | |
|--|----|
| PŘEDMLUVA | 2 |
| 1. ÚVOD | 5 |
| 2. FUNKČNÍ ANALOGIE HLAVIC S RUKOU ČLOVĚKA | 6 |
| 2. 1. Ruka člověka jako předmět umělé náhrady | 7 |
| 2. 2. Podstata uchopení při ruční práci | 8 |
| 3. POSTAVENÍ A VÝZNAM HLAVIC PRŮMYSLOVÝCH ROBOTŮ | 11 |
| 3. 1. Průmyslové roboty | 11 |
| 3. 1. 1. Systémová skladba, klasifikace a architektura průmyslových robotů | 12 |
| 3. 1. 2. Dynamické poměry na výstupu ramen průmyslových robotů | 21 |
| 3. 2. Funkce hlavic, jejich postavení a význam | 24 |
| 3. 3. Požadavky kladené na hlavice průmyslových robotů | 26 |
| 4. KLASIFIKACE A SYSTEMIZACE HLAVIC | 27 |
| 4. 1. Bloková schémata hlavic | 32 |
| 4. 2. Koncové interaktivní prvky hlavic | 32 |
| 4. 3. Transformační bloky hlavic | 37 |
| 4. 4. Výkonové bloky hlavic | 38 |
| 4. 5. Interfejsy hlavic | 41 |
| 4. 6. Kompletační komponenty hlavic a senzorové vybavení | 41 |
| 4. 7. Základní charakteristiky hlavic | 46 |
| 4. 8. Typorozměrová řada hlavic | 47 |
| 5. MECHANISMY HLAVIC | 50 |
| 5. 1. Pasivní mechanické hlavice | 50 |
| 5. 2. Aktivní mechanické hlavice | 53 |
| 5. 2. 1. Aktivní mechanické hlavice bez transformačních bloků | 55 |
| 5. 2. 2. Aktivní mechanické hlavice s transformačními bloky | 57 |
| 5. 3. Podtlakové hlavice | 73 |
| 5. 4. Magnetické hlavice | 77 |
| 5. 5. Univerzální hlavice | 81 |
| 5. 6. Vícečlánkové adaptivní hlavice | 90 |
| 5. 7. Nekonenční mechanismy a hlavice pro speciální určení | 92 |

LITERATURA