

OBSAH

OBSAH.....	3
1 ÚVOD.....	5
2 CÍLE PRÁCE.....	6
3 DOSAŽENÉ VÝSLEDKY.....	6
3.1 Mechanická konstrukce robotu	6
3.1.1 <i>Konstrukce prototypu nohy kráčivého robotu.....</i>	6
3.1.2 <i>Konstrukční změny vycházející z prototypu nohy.....</i>	7
3.1.3 <i>Mechanická konstrukce prototypu kráčivého robotu</i>	8
3.2 Řízení jednotlivých pohonných jednotek	9
3.2.1 <i>Řídicí systém pohonné jednotky.....</i>	10
3.2.2 <i>Senzorická soustava pohonu.....</i>	11
3.2.3 <i>Blok řízení pohonu</i>	11
3.3 Noha robotu	11
3.3.1 <i>Taktilní snímač došlapu nohy.....</i>	11
3.3.2 <i>Řídicí systém nohy.....</i>	13
3.4 Řízení pohybu robotu.....	15
3.4.1 <i>Struktura řídicího systému nižší úrovně.....</i>	15
3.4.2 <i>Snímání náklonu.....</i>	15
3.4.3 <i>Scénové a kolizní snímače</i>	18
3.4.4 <i>Moduly řídicího systému nižší úrovně.....</i>	19
3.4.5 <i>Modul komunikace s nohami</i>	21
3.4.6 <i>Modul generování lokálních map</i>	21
4 ZÁVĚR.....	22
4.1 Přínos práce v teoretické oblasti.....	23
4.2 Přínos práce v praktické oblasti.....	24
SEZNAM POUŽITÉ LITERATURY	25
SEZNAM VLASTNÍCH PUBLIKACÍ AUTORA	26
CURRICULUM VITAE	28
ABSTRACT.....	30