

УДК 621.865.8 004.14

С. А. Воротников, Д. З. Сурмава,
О. Я. Шенгелия

ИНТЕЛЛЕКТУАЛИЗАЦИЯ ФУНКЦИИ СИЛОМОМЕНТНОГО ОЧУВСТВЛЕНИЯ РОБОТОВ

Рассмотрен способ построения системы силомоментного очувствления робота в виде “интеллектуального силомоментного датчика”, содержащего базы данных и знаний о сборочных операциях и позволяющего строить адаптивное управление роботом с использованием принципов ситуативного регулирования.

**Intellectualization of the robots' force-moment sensing function /
S.A. Vorotnikov, D.Z. Surmava, O.Ya. Shengelia**

The method is considered for construction the system of the robot's force-moment sensing as “intellect force-moment sensor” containing data base and knowledge of assembly operations and permitting to construct an adaptive robot's control using adaptive control principles. Figs.3.

Статья поступила в редакцию 11.11.1994