

# OBSAH

1 ÚVOD.....	5
2 SOUČASNÝ STAV ŘEŠENÉ PROBLEMATIKY .....	5
2.1 Koncové efektory .....	5
2.2 Senzorické vybavení robotů.....	5
2.3 Přenos dat.....	5
3 CÍL DISERTAČNÍ PRÁCE .....	5
4 ZVOLENÉ METODY ZPRACOVÁNÍ CÍLŮ DISERTAČNÍ PRÁCE.....	6
4.1 Kreativní, analytické a racionální techniky tvůrčí práce.....	6
4.2 Systémová analýza a syntéza .....	6
4.3 Metoda QSOFD.....	6
5 NÁVRH ADAPTIVNÍCH KONCOVÝCH EFEKTORŮ.....	7
5.1 Systémová analýza koncového efektoru .....	7
5.2 Morfologická matice adaptivních koncových efektorů .....	9
5.3 Adaptivní KE pro rotační součásti .....	10
5.3.1 Funkční a orgánová struktura KE pro rotační součásti .....	10
5.3.2 Stavební struktura KE pro rotační součásti.....	11
5.4 Adaptivní KE pro ploché součásti.....	12
5.4.1 Funkční a orgánová struktura KE pro ploché součásti.....	12
5.4.2 Stavební struktura KE pro ploché součásti .....	13
5.5 Adaptivní KE pro montáž šroubů .....	14
5.5.1 Funkční a orgánová struktura KE pro montáž šroubů.....	14
5.5.2 Stavební struktura KE pro montáž šroubů.....	15
5.6 Řešení adaptivity modelového modulárního bezobslužného pracoviště .	16
5.6.1 Uspořádání bezobslužného pracoviště.....	16
6 VÝSLEDKY DISERTAČNÍ PRÁCE .....	17
7 ZÁVĚR.....	17
8 LITERATURA.....	18
9 CURRICULUM VITAE .....	19
10ABSTRACT.....	20