

Obsah:

str.

Ehrenberger Z., Holec P.: Senzorické subsystémy v robotice	1
Kožíšek J.: Přehled současného stavu a vývojových trendů adaptivity robotů	12
Šuraň L.: Současný stav a předpokládaný rozvoj mikroelektroniky v ČSSR	22
Havlík Š.: Snímače reakčných účinkov prostredia pre adaptívne riadenie robota a rozpoznávanie	33
Oravec J., Toman J.: Ultrazvukové senzory v robotike	41
Sarka K.: Snímanie uhlovej /lineárnej/ polohy polohovým transformátorom s diskovým rotorom	46
Tomis L.: Senzory pro detekci dlouhovlnné tepelné radiace se sníženou inercí	54
Sudil J.: Technologické hlavice pre zabezpečenie určitého stupňa polohovej adaptivity pri oblúkovom zváraní priemyselnými robotami	61
Kvasnica M a kol.: Infračervené snímače pre riadenie a kontrolu kvality zvaraceho procesu adaptívneho robotického systému	73
Marczell P.: Vybrané snímače polohy zvaraceho horáka pre oblúkové zváranie	82
Šonka M., Hlaváč M.: Vnímání vizuální informace o výrobní scéně, extrakce objektů, jejich popis a klasifikace	90
Matuška M.: Zpracování obrazové informace v reálném čase rychlým videoprocesorem	98
Matuška M., Holec P.: Interaktivní videokoprocessor Digites	200
Ivánka P., Poláček J.: Klasifikácia diagnostických stavov ako proces rozpoznávania	111
Halász J.: Použitie vizuálnych syst.v paletizácii obrobkov	119
Mayer M.: Měřicí stanice pro automatické výrobní linky a konečnou kontrolu obrobku	127