

ОГЛАВЛЕНИЕ

Введение	3
1. Определение классификационной структуры робототехнической системы	5
1.1. Цель классификации	5
1.2. Определение термина «робототехническая система»	6
1.3. Определение термина «робот»	7
2. Признаки классификации	10
2.1. Качественные и количественные признаки классификации	10
2.2. Квантование значений классификационных признаков. Выбор рабочего словаря	14
3. Классификационные признаки робототехнических систем. Выбор критериев классификации	17
3.1. Виды роботов, области и среды их применения. Способы перемещения роботов	17
3.2. Масса и габаритные размеры роботов	18
3.3. Структура робототехнической системы	21
3.4. Типы движителей робототехнической системы	22
3.5. Трансмиссии и приводы робототехнической системы	23
3.6. Манипулятор, его грузоподъемность и рабочие органы робототехнической системы	24
3.7. Функциональные возможности и автономность робототехнической системы	26
3.8. Информационная подсистема робототехнической системы	28
3.9. Исполнительная и управляющая система робототехнической системы	31

4. Классификационное построение робототехнической системы с помощью метода анализа иерархий	33
5. Параметрические ряды мобильных роботов	37
5.1. Предпочтительные числа и размеры	37
5.2. Параметрические ряды и типоразмеры мобильных роботов	38
5.3. Выбор характера и определение границ параметрического ряда масс мобильных роботов	39
Литература	43
Приложение	44