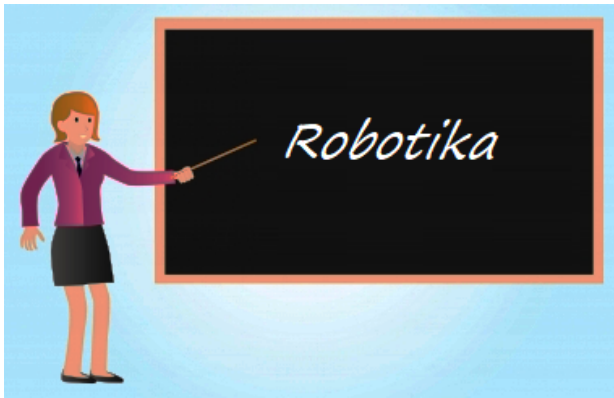


Robotika :)



Obsah:

História robotiky vo svete

História robotiky 1 - Do začiatku Druhej svetovej vojny

História robotiky 2 - Od roku 1942

História robotiky 3 - Od roku 2000

História robotiky v Československu v skratke

História robotiky v Československu

História vzniku, rozvoja a útlmu priemyselnej robotiky v Československu

01. časť – Namiesto úvodu

02. časť – Robot

03. časť – Robot Mirko – prvý pokus o československého robota

04. časť – Pred robotizáciou 1

05. časť – Pred robotizáciou 2

06. časť – A je tu robotizácia

07. časť – Projektovanie

08. časť – O kvalite - Všeobecné problémy spojené s nasadzovaním robotov

09. časť – O kvalite - Problémy spojené s nasadzovaním robotov u užívateľov – Dva príklady za všetky

10. časť – O kvalite - Problémy spojené s nasadzovaním robotov - Porovnanie

1 Základné pojmy

2 Priemyselný robot, štruktúra, funkcie, klasifikácia, manipulátor, servisný robot, humanoidný robot

3 Funkcie, charakteristiky a kinematické systémy priemyselného robota: kartézsky systém (TTT), cylindrický systém (RTT), sférický systém (RRT), angulárny systém (RRR), robot s kinematikou RRT-SCARA, stupne voľnosti

4 Programovanie robotov, play-back, teach-in, off-line, pohony robotov, pohonové systémy robotov

5 Pojmy

Rozhranie človek-stroj (HMI)

Priemyselný robot

Cobot

Smart Data

Internet vecí

Umelá inteligencia

SCADA

Strojové učenie

6 Porovnanie priemyselných a kolaboratívnych robotov (cobotov)

Robotika

História robotiky vo svete

[*História robotiky 1 - Do začiatku Druhej svetovej vojny*](#)

[*História robotiky 2 - Od roku 1942*](#)

[*História robotiky 3 - Od roku 2000*](#)

História robotiky v Československu v skratke

[*História robotiky v Československu*](#)

História vzniku, rozvoja a útlmu priemyselnej robotiky v Československu

[01. časť – Namiesto úvodu](#)

[02. časť – Robot](#)

[03. časť – Robot Mirko – prvý pokus o československého robota](#)

[04. časť – Pred robotizáciou 1](#)

[05. časť – Pred robotizáciou 2](#)

[06. časť – A je tu robotizácia](#)

[07. časť – Projektovanie](#)

[08. časť – O kvalite - Všeobecné problémy spojené s nasadzovaním robotov](#)

[09. časť – O kvalite - Problémy spojené s nasadzovaním robotov u užívateľov – Dva príklady za všetky](#)

[10. časť – O kvalite - Problémy spojené s nasadzovaním robotov - Porovnanie](#)

1 Základné pojmy: [Robot](#), [Robotika](#), [Zákony robotiky](#), [Priemyselný robot](#)

2 Priemyselný robot, štruktúra, funkcie, klasifikácia, manipulátor, servisný robot, humanoidný robot

3 Funkcie, charakteristiky a kinematické systémy priemyselného robota: kartézsky systém (TTT), cylindrický systém (RTT), sférický systém (RRT), angulárny systém (RRR), robot s kinematikou RRT-SCARA, stupne voľnosti

4 Programovanie robotov, play-back, teach-in, off-line, pohony robotov, pohonové systémy robotov

5 Pojmy

[Rozhranie človek-stroj \(HMI\)](#)

[Priemyselný robot](#)

[Cobot](#)

[Smart Data](#)

[Internet vecí](#)

[Umelá inteligencia](#)

[SCADA](#)

[Strojové učenie](#)

6 Porovnanie priemyselných a kolaboratívnych robotov (cobotov)



[Automatizácia, Kybernetika, Umelá inteligencia a Robotika](#)



- [Pohony robotov](#)
- [Model CNC sústruhu](#)
- [Funkcie a parametre priemyselného robota](#)
- [Kinematika robotov](#)