

Інформаційно-керуюча система адаптивного робота з одним входом та трьома виходами, що має у своєму складі послідовно з'єднані датчик проковзування й перший підсилювач, тактильний датчик, встановлений на одній з губок захватного пристрою робота, перший блок затримки, підсилювач потужності, привод губок захватного пристрою, перший елемент АБО, послідовно з'єднані перший RS-тригер, інтегратор та перший пороговий елемент, послідовно з'єднані лічильник, цифро-аналоговий перетворювач, перший суматор, другий керований ключ, подільник напруги, другий суматор та перший керований ключ, а також джерело опорної напруги й послідовно з'єднані другий RS-тригер і третій елемент АБО, вихід якого з'єднаний з керуючим входом першого ключа, при цьому вихід підсилювача підключений до другого входу першого елемента АБО, перший вхід лічильника підключений до другого входу другого елемента АБО, виходу підсилювача й другого входу третього елемента АБО, вихід першого блока затримки з'єднаний з першим виходом системи й з другим входом другого RS-тригера, перший вхід якого з'єднаний з першим входом системи, вихід другого блока затримки з'єднаний з другими входами першого RS-тригера й лічильника, з третім виходом системи та з першим входом другого елемента АБО, вихід якого підключений до другого входу інтегратора, вихід першого порогового елемента підключений до керуючого входу другого ключа, джерело опорної напруги підключено до другого входу першого суматора, вихід цифро-аналогового перетворювача з'єднаний з входом другого порогового елемента, вихід якого з'єднаний з другим виходом системи, другий вхід другого суматора підключений до другого виходу другого ключа, вихід першого елемента АБО з'єднаний з входом першого блока затримки, а вихід підсилювача потужності з'єднаний з входом приводу губок захватного пристрою, яка **відрізняється** тим, що до складу системи введені комп'ютерний блок керування, третій суматор з двома прямими та одним інвертованим входом, третій, четвертий, п'ятий, шостий та сьомий керовані ключі, вихід тактильного датчика підключений через шостий керований ключ до перших входів першого елемента АБО й першого RS-тригера, керовані входи п'ятого, шостого і сьомого керованих ключів, а також вхід другого елемента затримки підключені до другого додаткового входу системи, вхід підсилювача потужності з'єднаний з виходом третього суматора, перший вхід якого з'єднаний через третій керований ключ з виходом першого керованого ключа, другий вхід через п'ятий керований ключ - з виходом другого суматора, а третій інвертований вхід через сьомий та четвертий керовані ключі - з виходом джерела опорної напруги, вихід першого порогового елемента підключений до четвертого виходу системи, керованого входу четвертого ключа та до входу елемента ЗАПЕРЕЧЕННЯ, вихід якого з'єднаний з керованим входом третього ключа, причому перший і другий входи, а також перший, другий, третій і четвертий входи системи підключені до двох відповідних виходів та чотирьох відповідних входів комп'ютерного блока керування.