

Информационно-управляющая система адаптивного робота с одним входом и тремя выходами содержит последовательно соединенные датчик проскальзывания и первый усилитель, тактильный датчик. В состав системы введены компьютерный блок управления, третий сумматор с двумя прямыми и одним инвертированным входом, третий, четвертый, пятый, шестой и седьмой управляемые ключи, выход тактильного датчика подключен через шестой управляемый ключ к первым входам первого элемента ИЛИ и первого RS-триггера, управляемые входы пятого, шестого и седьмого управляемых ключей, а также вход второго элемента задержки подключены ко второму дополнительному входу системы, вход усилителя мощности соединен с выходом третьего сумматора, первый вход которого соединен через третий управляемый ключ с выходом первого управляемого ключа, второй вход через пятый управляемый ключ - с выходом второго сумматора, а третий инвертированный вход через седьмой и четвертый управляемые ключи - с выходом источника опорного напряжения, выход первого порогового элемента подключен к четвертому выходу системы, управляемому входу четвертого ключа и к входу элемента ОТРИЦАНИЯ, выход которого соединен с управляемым входом третьего ключа, причем первый и второй входы, а также первый, второй, третий и четвертый выходы системы подключены к двум соответствующим выходам и четырем соответствующим входам компьютерного блока управления.