

Спосіб адаптації інтелектуального робота до маси об'єктів маніпулювання, що включає переміщення захватного органа з принаймні двома затискними губками таким чином, щоб об'єкт маніпулювання знаходився між затискними губками захватного органа в центрованому відносно губок положенні, після чого здійснюють стискання губок у напрямку скорочення відстані між ними і реєструють інформацію про одночасне контактування обох затискних губок з об'єктом маніпулювання, після створення попередньо заданої величини мінімального стискального зусилля починають здійснювати вертикальний підйом захватного органа за допомогою маніпуляційної системи інтелектуального робота, при цьому постійно реєструють інформацію про проковзування об'єкта маніпулювання між губками захватного органа, у випадку відсутності інформації про проковзування об'єкта маніпулювання призупиняють процеси вертикального підйому захватного органа і нарощування стискального зусилля і фіксують з відповідним масштабним коефіцієнтом ідентифіковане інтелектуальним роботом значення величини стискального зусилля, що відповідає масі об'єкта маніпулювання, запам'ятовують і зберігають в пам'яті інтелектуального робота ідентифіковану величину масштабованого стискального зусилля, після чого розводять затискні губки в напрямку збільшення відстані між ними до зникнення контакту між об'єктом маніпулювання і затискними губками захватного органа, який потім за допомогою маніпуляційної системи інтелектуального робота опускають у вертикальному напрямі, а в подальшому перед реалізацією запланованої програмної траєкторії переміщення об'єкта маніпулювання здійснюють процес кінцевого стискання губок зі створенням бажаної фіксованої величини стискального зусилля, що відповідає попередньо ідентифікованому згідно з масою об'єкта маніпулювання та масштабованому значенню, яке отримують з пам'яті інтелектуального робота, який **відрізняється** тим, що для ідентифікації інтелектуальним роботом величини стискального зусилля, що відповідає масі об'єкта маніпулювання, процес нарощування стискального зусилля здійснюють безперервно і одночасно з безперервним процесом підйому захватного органа, при цьому постійно контролюють поточне значення переміщення захватного органа у вертикальному напрямку, в момент зникнення проковзування при створенні захватним органом ідентифікованої величини необхідного стискального зусилля реєструють величину відстані, яку проходить при підйомі захватний орган у вертикальному напрямку, а при опусканні захватного органа перед кінцевим стисненням губок з ідентифікованою величиною масштабованого стискального зусилля забезпечують його переміщення вниз у вертикальному напрямку на величину, що відповідає попередньо зареєстрованій відстані вертикального підйому захватного органа.