

Способ адаптации интеллектуального робота к массе объектов манипулирования включает перемещение захватного органа двумя зажимными губками. После этого осуществляют сжатие губок и регистрируют информацию, затем осуществляют вертикальный подъем захватного органа. При этом регистрируют информацию о проскальзывании объекта. При отсутствии информации приостанавливают процессы вертикального подъема захватного органа и наращивания сжимающего усилия. Сохраняют в памяти идентифицированную величину масштабируемого сжимающего усилия. Затем осуществляют процесс конечного сжатия губок с созданием желаемой фиксированной величины сжимающего усилия. При этом для идентификации величины сжимающего усилия процесс наращивания сжимающего усилия осуществляют непрерывно и одновременно с непрерывным процессом подъема захватного органа.