

Спосіб адаптації інтелектуального робота до маси об'єктів маніпулювання включає переміщення захоплювального органа двома затискними губками. Після цього здійснюють стискання губок та реєструють інформацію, потім здійснюють вертикальний підйом захоплювального органа. При цьому реєструють інформацію про проковзування об'єкта. При відсутності інформації призупиняють процеси вертикального підйому захоплювального органа і нарощування стискального зусилля. Зберігають в пам'яті ідентифіковану величину масштабованого стискального зусилля. Потім здійснюють процес кінцевого стискання губок зі створенням бажаної фіксованої величини стискального зусилля. При цьому для ідентифікації величини стискального зусилля процес нарощування стискального зусилля здійснюють безперервно і одночасно з безперервним процесом підйому захоплювального органа.