

Устройство и принцип работы рабочих органов роботов манипуляторов*Для реферата*

1. Борисенко Л. А. Теория механизмов, машин и манипуляторов : учебное пособие для вузов по машиностроительным специальностям / Л. А. Борисенко. – Москва : Инфра-М, 2011. – 284 с. **621.01 Б825 Читальный зал естественнонаучной, технической и экономической литературы; Абонемент естественнонаучной и технической литературы.**
 2. Иванов А. А. Основы робототехники : учебное пособие для вузов по направлениям 15.03.05 "Конструкторско-технологическое обеспечение машиностроительного производства", 15.03.04 "Автоматизированные технологии и производства" (степень "бакалавр") / А. А. Иванов. – 2-е изд., испр. – Москва : ИНФРА-М, 2017. – 222 с. **007 И20 Читальный зал естественнонаучной, технической и экономической литературы; Абонемент естественнонаучной и технической литературы.**
 3. Козырев Ю. Г. Промышленные роботы : основные типы и технические характеристики : учебное пособие для вузов по направлениям "Автоматизированные технологии и производства", "Мехатроника и робототехника" / Ю. Г. Козырев. – Москва : КНОРУС, 2015. – 560 с. **007 К593 Читальный зал естественнонаучной, технической и экономической литературы; Абонемент естественнонаучной и технической литературы; Фонд основного книгохранения.**
 4. Москвичев А. А. Захватные устройства промышленных роботов и манипуляторов : учебное пособие для вузов по направлениям : 15.03.04 "Автоматизация технологических процессов и производств", 15.03.06 "Мехатроника и робототехника" / А. А. Москвичев, А. Р. Кварталов, Б. В. Устинов. – Москва : Форум, 2017. – 175 с. **007 М822 Читальный зал естественнонаучной, технической и экономической литературы; Абонемент естественнонаучной и технической литературы.**
 5. Челпанов И. Б. Схваты промышленных роботов / И. Б. Челпанов, С. Н. Колпашников. – Москва : Машиностроение, 1989. – 288 с. **007 Ч40 Читальный зал естественнонаучной, технической и экономической литературы; Абонемент естественнонаучной и технической литературы; Фонд основного книгохранения.**
- ***
6. Белоновская И. Д. Устройства автоматической смены рабочего органа промышленных роботов: назначение, конструкция, принцип работы / И. Д. Белоновская, А. В. Еркулев, Р. Р. Погадаева // Автоматизированные системы управления и информационные технологии : материалы Всероссийской научно-технической конференции, Пермь, 30–31 мая 2019 года. Том 1. – Пермь, 2019. – С. 216–220 ; То же URL: <https://www.elibrary.ru/item.asp?id=42617122> * (дата обращения: 07.12.2023).
 7. Ласков Д. С. Корректирование смещения рабочего органа промышленного робота / Д. С. Ласков, Н. В. Путеев // Динамика систем, механизмов и машин. – 2014. – № 1. – С. 128–131 ; То же URL: <https://cyberleninka.ru/article/n/korrektirovanie-smescheniya-rabochego-organa-promyshlennogo-robota> (дата обращения: 07.12.2023).
 8. Надеждин И. В. Механические хватные устройства промышленных роботов с высокой точностью позиционирования рабочих элементов / И. В. Надеждин // Машиностроение: инновационные аспекты развития : материалы I международной научно-практической конференции, Санкт-Петербург, 16 марта 2018 года. – Санкт-Петербург, 2018. – С. 63–72 ; То же URL: <https://www.elibrary.ru/item.asp?id=32702316> * (дата обращения: 07.12.2023).
 9. Синяева Д. А. Методы управления положением рабочего органа промышленного робота манипулятора / Д. А. Синяева, К. А. Витлев, М. О. Михайлов // Математические методы и модели техники, технологий и экономики : сборник материалов Всероссийской научно-практической студенческой конференции, Санкт-Петербург, 9 июня 2021 года. – Санкт-Петербург, 2021. – С. 114–120 ; То же URL: <https://www.elibrary.ru/item.asp?id=46247168> * (дата обращения: 07.12.2023).

Архив ВСС НБ ЮУрГУ (http://www.lib.susu.ac.ru/Uslugi/Virtualnaja_spravochnaja_sluzhba_Arhiv)

10. Федотов А. Г. Сопряжение рабочих органов с рукой робота / А. Г. Федотов // Молодой ученый. – 2016. – № 3 (107). – С. 220–221 ; То же URL: <https://moluch.ru/archive/107/25642/> (дата обращения: 07.12.2023).

11. Хомченко В. Г. О способах задания ориентации рабочего органа манипулятора робота / В. Г. Хомченко // Динамика систем, механизмов и машин. – 2018. – Т. 6, № 2. – С. 76–81 ; То же URL: <https://cyberleninka.ru/article/n/o-sposobah-zadaniya-orientatsii-rabochego-organa-manipulyatora-robota> (дата обращения: 07.12.2023).

* Научная электронная библиотека eLIBRARY – удалённый доступ возможен после самостоятельной регистрации с любой точки входа в интернет

Рекомендуем воспользоваться также многими другими базами данных, указанными в ссылке Электронные ресурсы https://lib.susu.ru/network_resource/