

## BAZELE ROBOTICII

### 1. Știința roboticii

#### 1.3 Structura sistemului robot industrial

### 2. Cinematica roboților industriali

#### 2.1 Modelul matematic al manipulării obiectelor de lucru de către robot

#### 2.6 Problema cinematico-pozițională inversă a robotului

#### 2.7 Analiza cinematică a mecanismului de orientare a robotului

### 3. Mișcarea diferențială și comanda mișcărilor robotului

#### 3.1 Relații diferențiale. Proprietăți ale Jacobianului

#### 3.3 Comanda mișcărilor (PTP, liniare, circulare) ale robotului