

**SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM**

Průběh obhajoby diplomové práce:

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta aplikovaných věd
katedra robotiky

- Volba manipulátoru
- Popis systému - odvození modelu
- Generátor trajektorií manipulátoru
- Požadavky na pohyb vozíku
- Synchronizace vozíku s pohybem manipulátoru
- Denavit - Hartenbergova kinematika
- Jiné možnosti optimalizace

Klasifikace: ... *vyborně*

Datum obhajoby: 17. června 2014

Paloušek
.....
podpis zkoušejícího