

## Průběh obhajoby diplomové práce:

Sarfe základní vědy z elementární geometrie potřebujete znát pro odvození kinematických transformací mařovaného robota?

Jakým způsobem lze kalibrační metodu implementovat do řídicího systému robota?

Popište princip interferometrického měření polohy.

V čem sledujete hlavní výhody/nevýhody předloženeho kalibračního algoritmu?

**SOUHLASÍ  
S ORIGINÁLEM**

*(Signature)*  
Zajobek

Klasifikace: DOBŘE.....

Datum obhajoby: 13. září 2012

.....  
podpis zkoušejícího