

**SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM**

Průběh obhajoby diplomové práce

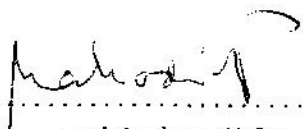
Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta inženýrských věd
Katedra kybernetiky

①

- představení cílů diplomové práce
- hand - eye kalibrace
- použitý kalibrační objekt
- interpretace dat, výpočet vzdáleností od počátku soustavy souřadnic
- numerické řešení soustavy nelineárních rovnic
- stanovení počátečních podmínek
- výpočet kalibrační transformace
- simulace algoritmu, vliv šumu
- simulace běhu celého algoritmu
- testování v provozu, cílová manipulace
- reálné experimenty
- shrnutí výsledků
- nepřesnost přeložení robotu v absolutních souřadnicích
- reprezentace otáčení
- řešení maticové rovnice

Klasifikace: v: b: m: e

Datum obhajoby: 20. června 2017



 podpis zkoušejícího