

Průběh obhajoby diplomové práce:

- prezentace cíle DP
- struktura vnitřního systému
- model v programu Polyscope
- síťová v REXYGENu
- formulace problému návrhu lokality
- metody návrhu požadované trajektorie
- prototyp generátoru trajektorie
- experimentální ověření funkčnosti systému
- další vývoj grafického editoru pro generování trajektorie
- přidání ortogonálních polynomů, lokální parametry
- splnění požadavků na spojitost
- vhodnost komunikace s robotem UR prostřednictvím protokolu Modbus
- interpolace orientace
- přechodové na spojitý zrychlení
- nastavení souřadnicového soustavy

Klasifikace:

..... výborně

Datum obhajoby:

19. června 2018

.....
Kadava
.....

podpis zkoušejícího