



Průběh obhajoby bakalářské práce:

NÁVRAH MODELU - SIMSCAPE

NALEZENÍ ŘEŠENÍ - DEKOMPOZICE ŘEŠENÍ - POZICE, NATAČENÍ

TRACKOVÁNÍ ROZMĚRU

PŘESNOST SENZORU

PORUCHA NA LAMECH

OVĚŘENÍ MODELU V PROSTŘEDÍ SIMSCAPE MULTIBODY

SIŘENUTÍ ŘEŠENÍ

KOLIK BY BYLO NUTNÉ DOPLNIT SYSTÉMU ČÍVKY-LAMPO-KLADKA PRO MĚŘENÍ POLOHY VE 3D?

ZLEPÍLA BY SE PŘESNOST MĚŘENÍ UMÍSTĚNÍM KLADKY DÁLE OD SENZORU?

MŮŽE ČÍKVA SENZORU NATAČENÍ ČÍVKY $\pm 0,1^\circ$ PŘI PRŮMĚRU ČÍVKY 10 CM ZROVNANÍ ČÍVKY AŽ 5 CM?

SHRŤTE VÍTHODY ROZLIČÍ BLOCKSETU "SELF AND CABLE"

JAKÉ VÝHODY PŘINESLO DEKOMPOZICE ŘEŠENÍ - POZICE, NATAČENÍ?

JAKÝ JE VZTAH ŘEŠENÍ S PLÁNOVÁNÍM ROBOTEM, KTERÝ JE V PRÁCI ZMÍNĚN?

Klasifikace: VELMI DOBRĚ

Datum obhajoby: 20. července 2020