

## Průběh obhajoby diplomové práce:

- Obsah práce
- Kabelové Manipulátory
- 2D a 3D kinematika úloha
- 2D a 3D kinematika úloha
- Analýza pracovního bodu
- Generování trajektorií
- Gaffardův model
- Fuzzybalu model
- Ovládací obvod
- Závěr

## OTÁZKY:

- Bude třeba naprogramovat jiný typ brakových motorů?
- Jaké parametry braveno uvedou do jednotného bodu (Právě), což ovlivní orientaci braveno a při řízení XYZ polohy manipulátoru nebo orientaci ovlivnit - Zdejší je to se tímto problémem?
- Jan Ptáček rekoordinované přesměry to přeložil přes aplikaci příslušných polohových řízení?
- Využíváte kubickou interpolaci přes souřadnicí XYZ trajektorie to skutečně lin. interpolaci ve výsledném prostoru?
- Jak byl vyřešen problém vodičů ok?
- Podporuje vaše řešení generování trajektorií proklázejících konkrétními body bez narovnání to řešení z nich?
- Předpokládá jste odměřené, že orientaci nebude řešit?

Klasifikace:

..... vyhovně .....

Datum obhajoby:

22. června 2022