

Průběh obhajoby diplomové práce:

Otázky oponenta práce Ing. Bc. Miroslava Malagy, Ph.D.:

1. Proč jste si vybral pro programování PLC právě Ladder Diagram?
2. Dá se využitý robot programovat i jiným programovacím jazykem nebo způsobem než je jazyk KAREL?

prof. Ing. Felicita Chromjaková, Ph.D.

Podle čeho (a na základě komunikace s kým) programátor robota uvažuje co má robot konkrétně dělat?
Jak lze zlepšovat naprogramované procesy robota?

Ing. František Koblasa, Ph.D.

Můžete různě modulárně přendat kapsy ve formě?
Co je motivací pro využití robota na daném pracovišti?

doc. Ing. Zdeněk Ulrych, Ph.D.

Proč nestačí 3 pozice robota ale je potřeba 5 pozic?
Proč je ve vývojovém diagramu, že v případě stisku tlačítka rozhodování, zda-li bylo odemčeno tlačítko?
Co ve vývojovém diagramu znamená, že robot čeká na další operaci?

Klasifikace: **Výborně**

Datum obhajoby: **12. června 2024**
