

Průběh obhajoby bakalářské práce:

Motivace

Struktura systému

Postup odvození pozice nástroje, rovnice

Určení výsledného řešení

Působení chyby v prostoru

Jak byste integroval systém odměřování polohy s nějakým průmyslovým robotem? Jak by vypadal postup použití navrženého nástroje z hlediska operátora výroby?

Používáte heuristickou metodu pro výběr řešení hledané polohy vrchní platformy. Nezkoumal jste možnost, jak vybrat jedno řešení kvadratické rovnice, které by vyhovovalo?

Jak je možné použít vztah pro přepočítání mezi rychlostmi a stejný vztah na přepočítání mezi chybami?

Z jakých vztahů byla odvozena inverze Jacobiho matice?

K analýze kvality pracovního prostoru využíváte Jacobiho matici přes její inverzi. To vyžaduje její dobrou podmíněnost, která v textu není analyzována. Jak je podmíněnost matice zajištěna? Proveďte úvahu.

Navržená heuristika pro výběr jednoho řešení může teoreticky selhat. Napadají Vás situace, kdy se tak může stát? Jak by se taková situace řešila v algoritmu pro zaznamenávání trajektorie?

Proč v práci chybí rešerše ačkoliv byla součástí zadání? *Nedostatečná specifikace rešerše v textu byla vysvětlena během obhajoby.*

Jaký byl harmonogram řešení Vaší práce a přípravy prezentace?

Může se stát, že se některé z lan "prověsí"?

Členové státní zkušební komise:

Doc. Ing. Jindřich Matoušek, Ph.D.

Ing. Martin Goubej, Ph.D.

Ing. Pavel Balda, Ph.D.

Ing. Lucie Houdová, Ph.D.

Ing. Jakub Královec, Ph.D.

Ing. Luboš Šmídl, Ph.D.

Ing. Martin Švejda, Ph.D.

Klasifikace: **Velmi dobře**Datum obhajoby: **18. června 2024**