

Průběh obhajoby bakalářské práce:

hlavní cíle - model struktúrního robotu
reprezentace robotu v souřadné soustavě, parametry robotu
navrhovaný reprezentace namení - odtahový pohyb x posuvný

⇒ modely v SimMechanics

popis robotu systému

maticu rotace

} mat. popis

vyřazení souřadnic v různých soustavách

analýza modelu

lišití robotu, stabilizace

úprava kritéria ISE - zvyšování

matice robotu

} řešení ovládání

→ simulace

vlastní řízení

navrh funkčního robotu robotu

dostatečnost konečného počtu bodů pro popis reáln. systému

optimalizace konstrukce - závislost se stabilizací

parametry kritéria

Členové zkušební komise:

Doc. Ing. Pavel Nahodil, CSc.

Doc. Ing. Eduard Janeček, CSc.

Ing. Václav Hajšman, Ph.D.

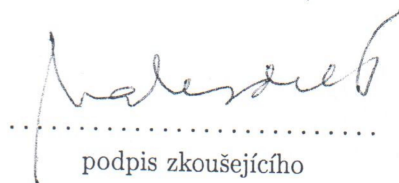
Ing. Libor Jelínek, Ph.D.

Doc. Dr. Ing. Vlasta Radová

Ing. Ondřej Straka, Ph.D.

Klasifikace: velmi dobře

Datum obhajoby: 21. června 2012



.....
podpis zkoušejícího