

Průběh obhajoby bakalářské práce:

Ing. Ondřej Maršálek (oponent):

Jsou ještě nějaké jiné než kolaborativní roboti?

Je možné připojit manipulačního robota k jakémukoliv stroji?

Je potřeba něčeho speciálního v řídicím systému stroje, aby robot spolupracoval?

Proč nejsou na ukázkové součásti složitější tvarové plochy, které je nutné obrábět v 5ti osách, když má použitý stroj 5 os?

doc. Ing. Petr Hořejší, Ph.D.:

Jaká je úroveň robotické ruky?

Ing. Zdeněk Raab, Ph.D.:

Jakým způsobem probíhala kontrola uchopení?

Navrhoval jste čelisti robota?

Programoval jste robota ručně?

Ing. Jiří Vyšata, Ph.D.:

Jak se v praxi řeší systém work-in a work-out?

Polotovary musí být na přesných pozicích?

Je možné měnit citlivost robota? Nastavit uchopovací sílu?

Co je to technologie výroby?

Ing. Marek Urban, Ph.D.:

Je tu možnost parametrizace programu?

Je možné propojit vytvořený program s excelem?

Klasifikace: **Výborně**

Datum obhajoby: **12. června 2023**
