

Průběh obhajoby diplomové práce:

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta aplikovaných věd
Katedra Robotiky

KINEMATICKÁ KALIBRACE SÉRIOVÝCH MANIPULÁTORŮ

- cíle práce
- kinematika robotů
- metody kalibrace
- prostředí SimMechanics
- problémy použít metody na reálném robotu
- algoritmus použít metody
- závěr
- další vývoj

- DOTAZY:
- Bylo uvedeno, že pro měřicí zařízení přímo na robotu nebo kalibrátoru X. osu - má předložený spíše nějaký výhled?
 - Pro odstranění problému s relativním měřením lokálního senzoru byl použit pohyb lineárního posunu (ten nebude na RRR robotu k dispozici). Jak řešit problém v tomto případě?
 - Algoritmus kalibrace má být prioritně určen k rychlému nastavení domovské polohy lokálního manipulatoru po kapotě napájení - lze předložený přístup rozumně automatizovat?
 - Jaké výhody by přineslo použití lokálního senzoru? Důležité by se tím přišlo k těmto navrženým metodám?
 - Použití lokálního senzoru přinese některé problémy. Jaké další možnosti se používají pro kalibraci robotů? Co musí splňovat, aby byla použitelná?
 - V prezentaci ani DP neobstojí formální problém. Co je přesně předmetem zájmu?

Klasifikace:

.....dobře.....

Datum obhajoby:

21. června 2016

.....
podpis zkoušejícího