

Průběh obhajoby bakalářské práce:

- systém ROS
- řídicí systém pro roboty
- ROS Node
- popis modelu URDF
- sestavení funkcí kloubů a ramen
- vizualizace modelu
- program Rviz
- simulace modelu - program Gazebo
- plánovací program MoveIt - algoritmus OMPL a RRT*
- standardní a kompletní trajektorie
- sedmiosý manipulátor
- shrnutí práce

Ostatný: - řešení inverzní kinematiky
- komunikace v reálném čase přes ROS
- ovlivnění rychlosti přejíždění robota mezi
řídlovými body

Klasifikace: *dobře*

Datum obhajoby: 21. června 2022