

Průběh obhajoby diplomové práce:

- o Nantovská architektura kolonety robotu (přidpohledy)
- o Kinematika robotomomich systémů
- o Dynamika modelu (vizit. Lagrange multiplikatori)
- o Hrom. išen řízení (kudy řízení)
- o Trojta vektorních prstěch (homogonni transformáční matice)
- o Barevný model HSV
- o Hrom. išen řízení trajektorie (aktická prstěch)
- o Aprorace prstěchů del polynom 4. stupně
- o Orkulární kvádra (konstrukce, vizit. k plánování trajektorie)
- o Nantov řízení (vizit. ZV řízení, rvestem rez. odchylk)
- o Zohlednění perspektivy
- o Testování, vřstovnění
- o Zoh. (vostem přidpohledů, del. mizy vřstovnění)
- o dotazy:
 - o Orkulární kvádra - definice ?
 - o Nantov vřstěchů del.
 - o Vřst. vřst. na trajektorii ?

Klasifikace:

VÝBORNĚ

Datum obhajoby: 25. června 2013


.....
podpis zkoušejícího