

VŠB – Technická univerzita Ostrava
Fakulta strojní
Katedra robotiky

Zadání diplomové práce

Student: **Bc. Jakub Krejčí**
Studijní program: N2301 Strojní inženýrství
Studijní obor: 2301T013 Robotika
Téma: **Demonstrační úlohy spolupráce dvou robotů IRB 1200**
Demonstration Tasks of Cooperation of Two IRB 1200 Robots

Jazyk vypracování: čeština

Zásady pro vypracování:

1. Podrobně se seznamte s HW a SW prvky zadaného pracoviště.
2. Na základě provedené analýzy navrhnete demonstrační úlohy vzájemné koordinace robotů pro toto pracoviště.
3. Navrhnete potřebné prostředky pro realizaci úloh. Návrhy doložte podrobným 3D modely a dokumentací dle pokynů vedoucího práce.
4. Vytvořte simulace navržených demonstračních úloh v simulačním systému ABB RobotStudio a popište postup jejich tvorby.
5. Vytvořte návod pro spuštění a nastavení parametrů demonstračních úloh.
6. Práci též doložte v elektronické podobě ve formátu MS WORD a vytvořené simulační modely dle pokynů vedoucího práce.

Seznam doporučené odborné literatury:

ČSN 01 6910 *Úprava písemností psaných strojem nebo zpracovaných textovými editory*. Praha: Český normalizační institut, srpen 2007. 48 s.

ČSN ISO 690 *Informace a dokumentace - Pravidla pro bibliografické odkazy a citace informačních zdrojů*. Praha: Český normalizační institut, 2010.

Dokumentace k pracovišti.

Formální náležitosti a rozsah diplomové práce stanoví pokyny pro vypracování zveřejněné na webových stránkách fakulty.

Vedoucí diplomové práce: **Ing. Václav Krys, Ph.D.**

Datum zadání: 18.12.2020

Datum odevzdání: 17.05.2021

prof. Dr. Ing. Petr Novák
vedoucí katedry

prof. Ing. Robert Čep, Ph.D.
děkan fakulty