

Zadání diplomové práce

Student: **Bc. Adam Boleslavský**
Studijní program: N2301 Strojní inženýrství
Studijní obor: 2301T013 Robotika
Téma: **Automatizovaná rekonfigurace 3D modelu robotizovaného pracoviště**
Automated Reconfiguration of a 3D Model of a Robotic Workplace

Jazyk vypracování: čeština

Zásady pro vypracování:

1. Proved'te analýzu současného stavu řešené problematiky.
2. Proved'te návrh rekonfigurovatelného 3D modelu robotizovaného pracoviště dle pokynů vedoucího práce za pomoci API vybraného CAD softwaru.
3. Vytvořte návod pro tvorbu rekonfigurovatelného 3D modelu robotizovaného pracoviště.
4. Práci též doložte v elektronické podobě ve formátu MS WORD a konstrukční řešení v CAD systému dle pokynů vedoucího práce.

Seznam doporučené odborné literatury:

1. BURKOVIČ, Jan. *Projektování a provoz RTP*. Ostrava: VŠB - Technická univerzita Ostrava, 2004. ISBN 80-248-0709-2.
2. BURKOVIČ, Jan. *Navrhování robotizovaných montážních linek [CD-ROM]*. Ostrava: VŠB - Technická univerzita Ostrava, 2008. ISBN 978-80-248-1869-6.
3. SPENS, Mike. *Automating SOLIDWORKS 2019 Using Macros*. Mission: SDC Publication, 2019. ISBN-13 978-1-63057-213-6.
4. ČSN 01 6910 *Úprava písemností psaných strojem nebo zpracovaných textovými editory*. Praha: Český normalizační institut, srpen 1997. 36 s.
5. ČSN ISO 690 *Bibliografické citace. Obsah, forma a struktura*. Praha: Český normalizační institut, 1996. 32 s.

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

Vedoucí diplomové práce: **doc. Ing. Milan Mihola, 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