

Zadání diplomové práce

Student: **Bc. Pavel Jozek**
Studijní program: N2301 Strojní inženýrství
Studijní obor: 2301T013 Robotika
Téma: 1D/2D polohovadlo kamerového stereovizního subsystému
1D/2D Positioning Device of a Stereovision Camera Subsystem

Zásady pro vypracování:

1. Proveďte podrobnou analýzu současného stavu řešené problematiky.
2. Na základě této analýzy navrhnete možné varianty řešení a proveďte jejich srovnání.
3. Vybranou variantu detailně rozpracujte s využitím dostupných prostředků pro podporu konstruování. Navrhnete prostředky řízení.
4. Práci doplňte podrobnou technickou a výpočtovou dokumentací. Výkresovou dokumentaci vypracujte dle pokynů vedoucího práce.
5. Práci též doložte v elektronické podobě ve formátu MS WORD a konstrukční řešení v CAD systému (dle pokynů vedoucího).

Seznam doporučené odborné literatury:

Kárník, L., Knoflíček, R., Marcinčin, J. N. *Mobilní roboty*. Opava: MÁRFY SLEZSKO, 2000. 210 s. ISBN 80-902746-2-5.

Kárník, L. *Robotizace v nestrojirenských oborech*. VŠB-TUO, Ostrava, 2000, 66 s. ISBN 80-7078-739-2.

Schraft, R.F., Volz, H. *Serviceroboter*. Springer – Verlag, Berlin, 1996.

TALÁCKO, J.- MATIČKA, R. *Konstrukce průmyslových robotů a manipulátorů*. Praha: ČVUT, 1995, 237 s., ISBN 80-01-01291-3.

ČSN 01 6910 *Úprava písemností psaných strojem nebo zpracovaných textovými editory*. Praha: Český normalizační institut, srpen 1997. 36 s.

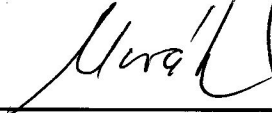
ČSN ISO 690 *Bibliografické citace. Obsah, forma a struktura*. Praha: Český normalizační institut, 1996. 32 s.

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

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

Datum zadání: 30.11.2009

Datum odevzdání: 21.05.2010



prof. Dr.Ing. Petr Novák
vedoucí katedry



prof. Ing. Radim Farana, CSc.
děkan fakulty