

## Zadání bakalářské práce

Student: **Kamil Byrtus**  
Studijní program: **B3943 Mechatronika**  
Studijní obor: **3906R006 Mechatronické systémy**  
Téma: **Řídicí systém polohovačla robotizovaného pracoviště  
Control System of Positioner for Robotized Workplace**

Zásady pro vypracování:

1. Analyzujte možnosti řízení DC motorů v polohovačle ZTS.
2. Navrhněte a realizujte výkonový modul pro řízení motoru a otestujte funkci.
3. Dále navrhněte a realizujte modul umožňující ovládání všech funkcí polohovačla obsluhou.
4. Demonstrujte funkčnost na zvoleném příkladu.
5. Práci též doložte v elektronické podobě ve formátu MS WORD, přiložte kompletní schémata a případné výpisy zdrojových kódů.

Seznam doporučené odborné literatury:

VÁŇA, V.: *Mikrokontroléry Atmel AVR – Programování v jazyce Bascom*, BEN, 2004, 144s. ISBN: 8077300711572.

NOVÁK, P. *Mobilní roboty: pohony, senzory, řízení*. 1. vydání. Praha: BEN.Praha, 2005. 247 s. ISBN 80-7300-141-1.

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 bakalářské práce stanoví pokyny pro vypracování zveřejněné na webových stránkách fakulty.

Vedoucí bakalářské práce: **Ing. Ján Babjak**

Datum zadání: 02.11.2009

Datum odevzdání: 21.05.2010



---

vedoucí katedry



---

prof. Ing. Petr Noskovič, CSc.  
prorektor pro studium