



Simulátor Graspl!



Cieľom tejto bakalárskej práce bolo predstavenie simulátoru uchopovania Graspl! ako aj základy problematiky uchopovania a navrhovania robotických rúk. Práca hovorí o fyzike trenia, predstavuje základné návrhy pohonu robotických rúk a ukazuje zopár typov senzorov, ktoré sa často s robotickými rukami používajú. Táto práca taktiež predstavuje čitateľovi Graspl!, ako ho nainštalovať na operačný systém Linux, ako ho spustiť a ako ho ovládať. Práca taktiež poskytuje niekoľko základných príkladov jeho funkcionality a uvádza štruktúru súborov, ktoré Graspl! používa na ukladanie dát. Na konci sú v stručnosti zhrnuté využitia robotických rúk v dnešnej dobe a kvalita a využitie samotného simulátora Graspl!.

Kľúčové slová:
simulátor, Graspl!, uchopovanie, robotická ruka, trenie, XML

Autor:
Patráš Erik

Vedúci práce:
Ing. Jozef Suchý, CSc.

