



Robotika: Organizace předmětu

Vladimír Petřík

vladimir.petrik@cvut.cz

25.09.2023

Přehled předmětu

- ▶ Manipulační robotika
 - ▶ Literatura: Kevin M. Lynch and Frank C. Park: **Modern Robotics: Mechanics, Planning, and Control**



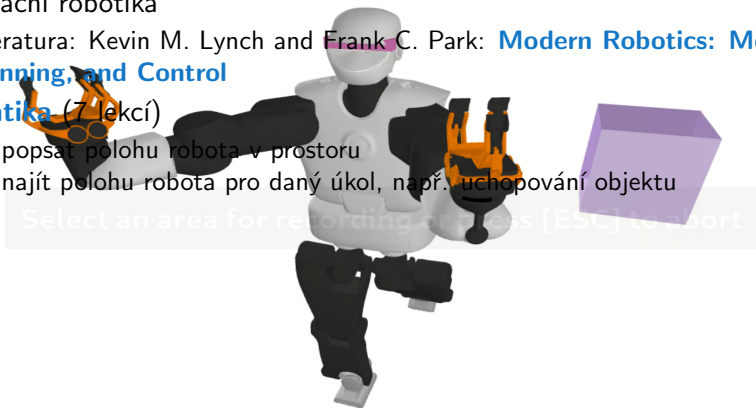
Přehled předmětu

- ▶ Manipulační robotika
 - ▶ Literatura: Kevin M. Lynch and Frank C. Park: **Modern Robotics: Mechanics, Planning, and Control**
- ▶ **Kinematika** (7 lekcí)
 - ▶ jak popsat polohu robota v prostoru
 - ▶ jak najít polohu robota pro daný úkol, např. uchopování objektu



Přehled předmětu

- ▶ Manipulační robotika
 - ▶ Literatura: Kevin M. Lynch and Frank C. Park: **Modern Robotics: Mechanics, Planning, and Control**
- ▶ **Kinematika** (7 lekcí)
 - ▶ jak popsat polohu robota v prostoru
 - ▶ jak najít polohu robota pro daný úkol, např. uchopování objektu



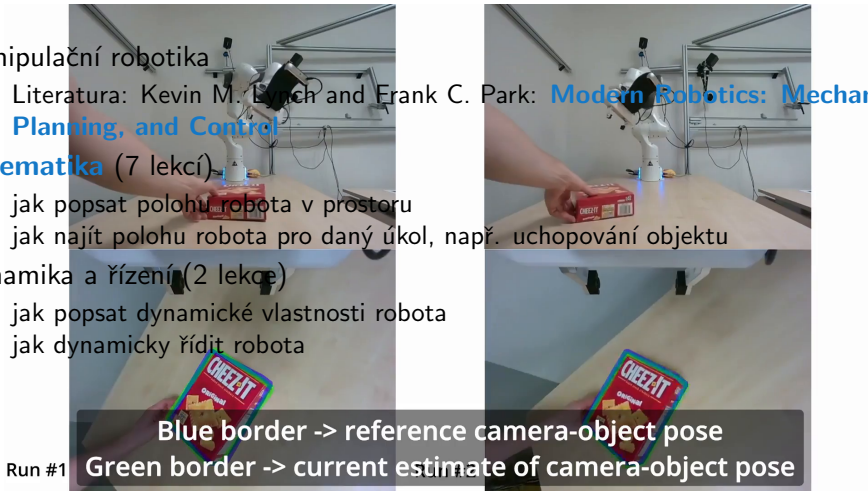
Přehled předmětu

- ▶ Manipulační robotika
 - ▶ Literatura: Kevin M. Lynch and Frank C. Park: **Modern Robotics: Mechanics, Planning, and Control**
- ▶ **Kinematika** (7 lekcí)
 - ▶ jak popsat polohu robota v prostoru
 - ▶ jak najít polohu robota pro daný úkol, např. uchopování objektu
- ▶ Dynamika a řízení (2 lekce)
 - ▶ jak popsat dynamické vlastnosti robota
 - ▶ jak dynamicky řídit robota



Přehled předmětu

- ▶ Manipulační robotika
 - ▶ Literatura: Kevin M. Lynch and Frank C. Park: [Modern Robotics: Mechanics, Planning, and Control](#)
- ▶ **Kinematika** (7 lekcí)
 - ▶ jak popsat polohu robota v prostoru
 - ▶ jak najít polohu robota pro daný úkol, např. uchopování objektu
- ▶ Dynamika a řízení (2 lekce)
 - ▶ jak popsat dynamické vlastnosti robota
 - ▶ jak dynamicky řídit robota

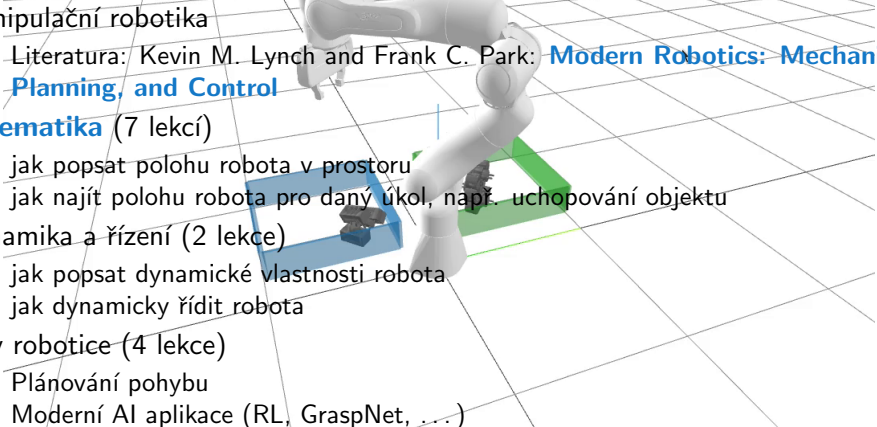


Přehled předmětu

- ▶ Manipulační robotika
 - ▶ Literatura: Kevin M. Lynch and Frank C. Park: **Modern Robotics: Mechanics, Planning, and Control**
- ▶ **Kinematika** (7 lekcí)
 - ▶ jak popsat polohu robota v prostoru
 - ▶ jak najít polohu robota pro daný úkol, např. uchopování objektu
- ▶ Dynamika a řízení (2 lekce)
 - ▶ jak popsat dynamické vlastnosti robota
 - ▶ jak dynamicky řídit robota
- ▶ AI v robotice (4 lekce)
 - ▶ Plánování pohybu
 - ▶ Moderní AI aplikace (RL, GraspNet, ...)



Přehled předmětu

- 
- ▶ Manipulační robotika
 - ▶ Literatura: Kevin M. Lynch and Frank C. Park: **Modern Robotics: Mechanics, Planning, and Control**
 - ▶ **Kinematika** (7 lekcí)
 - ▶ jak popsat polohu robota v prostoru
 - ▶ jak najít polohu robota pro daný úkol, např. uchopování objektu
 - ▶ Dynamika a řízení (2 lekce)
 - ▶ jak popsat dynamické vlastnosti robota
 - ▶ jak dynamicky řídit robota
 - ▶ AI v robotice (4 lekce)
 - ▶ Plánování pohybu
 - ▶ Moderní AI aplikace (RL, GraspNet, ...)



Cvičení

- ▶ Programování robotické sady nástrojů v jazyce Python
 - ▶ kombinace práce na cvičení a domácích úkolů
 - ▶ automatické hodnocení pomocí unit testů
 - ▶ cvičení probíhají v KN:E-132
 - ▶ cvičení navazují na přednášky, **nastudujte přednášku před cvičením**



Cvičení

- ▶ Programování robotické sady nástrojů v jazyce Python
 - ▶ kombinace práce na cvičení a domácích úkolů
 - ▶ automatické hodnocení pomocí unit testů
 - ▶ cvičení probíhají v KN:E-132
 - ▶ cvičení navazují na přednášky, **nastudujte přednášku před cvičením**
- ▶ Řešení praktické úlohy na reálném průmyslovém robotu
 - ▶ roboti jsou umístěni v CIIRC:JP:B-415
 - ▶ rezervační systém v BRUTE
 - ▶ cvičení probíhá formou dobrovolných (ale doporučených) konzultací
 - ▶ cvičení v 6. týdnu je povinné (BOZP)



Hodnocení

- ▶ Domácí úkoly:
 - ▶ čtyři povinné úkoly: 10 bodů
 - ▶ čtyři dobrovolné úkoly: max 10 bodů
- ▶ Praktická úloha: max 20 bodů
- ▶ Testy v semestru (8. a 14. týden): max 20 bodů
- ▶ Zkouška: max 40 bodů



Vyučující

- ▶ Přednášky: Vladimír Petřík, vladimir.petrik@cvut.cz



Vyučující

- ▶ Přednášky: Vladimír Petřík, vladimir.petrik@cvut.cz
- ▶ Cvičení
 - ▶ Robotická sada nástrojů
 - ▶ Vladimír Petřík
 - ▶ David Kovář



- ▶ Přednášky: Vladimír Petřík, vladimir.petrik@cvut.cz
- ▶ Cvičení
 - ▶ Robotická sada nástrojů
 - ▶ Vladimír Petřík
 - ▶ David Kovář
 - ▶ Praktická úloha
 - ▶ Vladimír Smutný
 - ▶ Pavel Krsek