

## Dálkově řízená paže

Cílem práce je navrhnout a sestavit dálkově řízenou paži. Klouby paže budou realizovány servomotory. Řídící povely budou předávány z řídicí jednotky do paže pomocí bezdrátové technologie (například pomocí bluetooth). Paže bude manipulovat s předměty pomocí elektromagnetu. Funkčnost navrženého zařízení bude otestována pomocí demonstračního módu, který bude opakovaně provádět nastavenou rutinu pro manipulaci s předměty.

Postup při vypracování práce:

1. Provést rozbor akčních členů a systémů pro uchycení předmětů.
2. Navrhnout paži a otestovat funkčnost sestavené paže přímým řízením motorů.
3. Provést rozbor použitelných bezdrátových technologií a navrhnout komunikaci s paží.
4. Otestovat funkčnost paže při řízení pomocí bezdrátového systému.
5. Otestovat celek při manipulaci s předměty.