



System kolaborativní robotiky

Tato práce se zabývá návrhem systému pro efektivnější využití kolaborativní robotiky v malých výrobních firmách. Návrh se skládá z mobilní platformy pro kolaborativní robot a dokovací stanice, která slouží k zafixování platformy do přesné polohy a zapojení zdroje. Cílem projektu bylo vytvořit produkt, který zjednoduší proces přemísťování robotu mezi jednotlivými pracovišti a poskytne uživateli maximální komfort.

