

# Robotický manipulátor



Třída: A4.E  
Jméno: **Pavel Pewner ml.**  
Vedoucí: Milan Janoušek  
Sekce: 9

- Pohybuje předměty po pracovní ploše
- Konstrukce z 3D tisku
- Strojové vidění
- Několik možností dálkového ovládání
- Bezdrátový joystick
- Počítačový ovládací program
- Vysoká přesnost
- Veliká manipulační plocha
- Univerzální přístroj
- Vynikající výuková pomůcka



