SVEUČILIŠTE JOSIPA JURJA STROSSMAYERA U OSIJEKU

FAKULTET ELEKTROTEHNIKE, RAČUNARSTVA I

INFORMACIJSKIH TEHNOLOGIJA OSIJEK

Sveučilišni studij

UČENJE HVATANJA PREDMETA ADAPTIVNOM TROPRSTOM ROBOTSKOM HVATALJKOM PROMATRANJEM ČOVJEKA

Diplomski rad

Marijan Miletić

Osijek, 2024.

##### SADRŽAJ

[1. UVOD 1](#_Toc167879743)

[1.1. Zadatak diplomskog rad 1](#_Toc167879744)

# UVOD

## Zadatak diplomskog rad

Izraditi računalni program za upravljanje robotskim manipulatorom Universal Robots UR5 s adaptivnom troprstom hvataljkom Robotiq 3-finger adaptive robot gripper, koji omogućuje izvođenje operacije hvatanja predmeta tako da robot promatra čovjeka kako hvata neki objekt, a zatim pokuša to izvesti na isti način. Promatranjem položaja prstiju ljudske ruke prilikom hvatanja predmeta, robot treba odlučiti koji od četiri moguća načina hvatanja, kojima razmatrana hvataljka raspolaže, primijeniti za hvatanje danog predmeta.