מאסטר:

* להגדיר שאלת מחקר

לעשות:

* לרכז נתוני זרועות (UR 5 + MOTOMAN)
* לכתוב פונקציות KINEMATICS INVERSE + FORWARD עבור הזרועות
* לסכם מאמרים : כמה חשוב להתמקד במאמרים על מחלות/זיהוי מחלות/מתודות זיהוי מחלות?

ללמוד:

* אופטימיזציה
* תכן זרועות רובוטיות - צרכים, דרישות ומטרות מהזרוע
* אופטימיזציה של זרועות רובוטיות
* קינמטיקה של זרוע רובוטית – מטריצות טרנספורמציה, DH, עוד משהו?
* אופטימיזציה של קינמטיקה
* סימולציה של סביבה/ חממה - איך מבצעים? מה הכוונה בדיוק?--- כלי ליציאת סימולציה - Gazebo/ RVIZ
* בקרה על מסלול - Visual Servoing