# **סיכום פגישה 30/12/18**

1. מעבר על קובץ של שלד סקר ספרות
2. מעבר על קובץ ראשוני של שאלת מחקר:

* לחשוב על לשלב דינמיקה מהתחלה עם הקינמטיקה
* לחשוב לשנות את הבעיה לבעיה מודולרית , כלומר לבחור אורכי לינקים/ סוגי מפרקים / מנועים וכו' מקטלוג של חברה/ות שמייצרות מודולים לרובוטים וכך המרחב יהיה לא רציף
* - היתרונות: התאמה לשיטת הקונספטים, יכולת מימוש האופטימיזציה, גמישות בשינוי המניפולטור בעתיד לפי צרכים משתנים

1. תמיר : לקרוא על זרועות מודולריות ואופטימיזציה של זרועות מודולריות (RMMS)
2. תמיר: לדון עם אביטל על ההצעות של עמי ובמיוחד נושא המודולריות. במידת הצורך לקבוע פגישה משולשת.

# **סיכום פגישה 19/08/18**

1. קורסי בחירה: לבדוק בבתי הספר להנדסת חשמל, הנדסה רפואית, הנדסת תעשייה ומדעי המחשב.

המלצה על הקורסים/נושאים הבאים:

* בינה חישובית - בוצע
* אופטימיזציה מרובת מטרות – יבוצע בסמסטר הקרוב
* דינמיקה ובקרה של מערכות - לבדוק מה הידע הקיים
* קורס ראייה ממוחשבת/ עיבוד אותות
* קורס למידה עמוקה
* בקרה אופטימלית – אמליה פרידמן

1. לשלוח לעמי מסמך צרכים שלנו (אביטל ותמיר) מהזרוע הרובוטית
2. עמי לשלוח מאמרים לתמיר:

* אלגוריתמיקה של בחירת קונספטים
* CEC 2015
* SNC- 2017

1. עד סוף הסמסטר לקבל רקע בסיסי ראשוני על שלושת הנושאים הבאים:

* תכנון זרוע רובוטית – צרכים, דרישות ומטרות מהזרוע
* קונספטים
* אופטימיזציה של זרועות