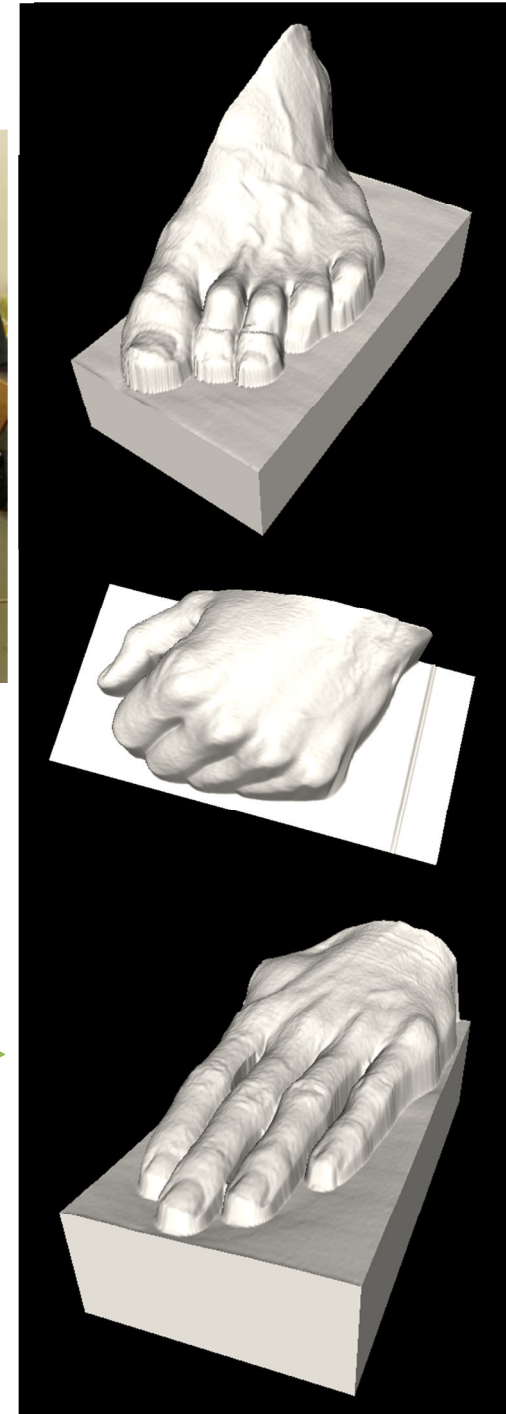
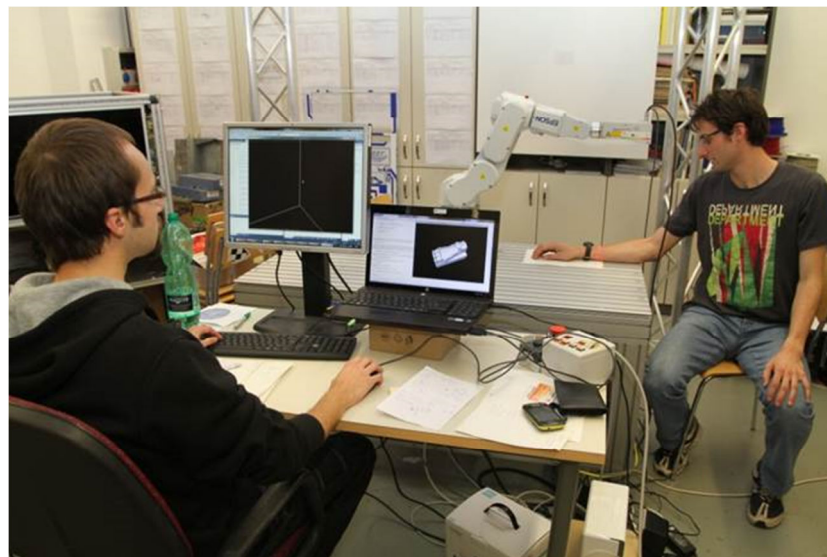
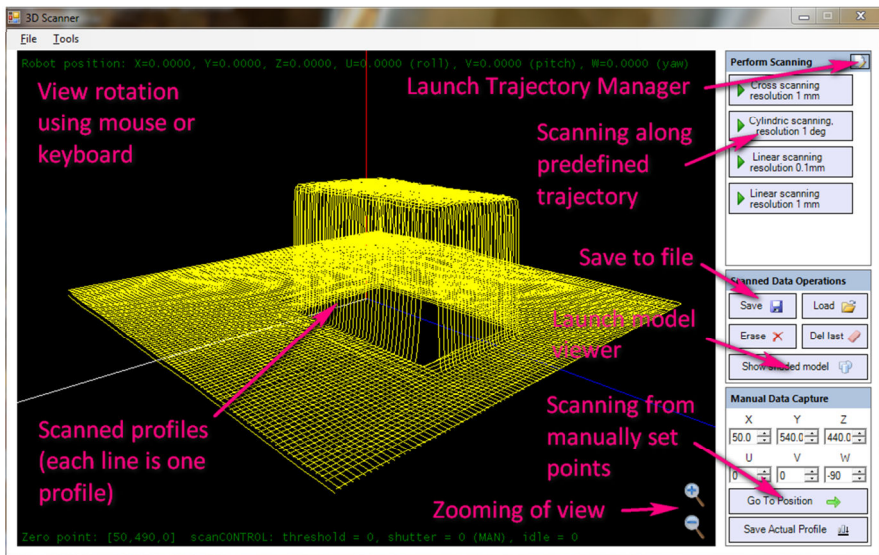


3D skenování užitím laserového skeneru a robotického manipulátoru



Výsledky práce:

- systém schopný pořizovat **počítačové 3D modely** objektů s rozlišením až **desetin milimetru**
- **vysoce flexibilní** díky programovatelnému robotickému rameni a přepínatelnými skenery – mnoho možností dle toho, co přesně potřebujeme
- **využití ve zdravotnictví** – zde přináší **velké finanční úspory** oproti současně používaným systémům
- **mnoho dalších oblastí využití** – 3D kopírování objektů, archivace historických materiálů, časová analýza vývoje objektu, počítačové hry, ...
- přehledné uživatelské rozhraní pro snímání a zobrazování dat a programování skenovací trajektorie

V uživatelském rozhraní nastavíme požadované parametry skenování. Často používané skenovací trajektorie si můžeme ukládat do přehledného seznamu.

Průběh skenování můžeme sledovat v reálném čase na monitoru.

Výstupem je 3D model, se kterým můžeme otáčet, měřit jeho rozměry, srovnávat je, apod.

Výstupem je fyzické funkční zařízení, které by mělo být nasazeno ve zdravotnictví.

