

## Tárgytematika

### Robottechnika

#### LGB\_AU025\_1

**Tárgyfelelős neve:** dr. Szénásy István

**Félév:** 2013/14/2

**Beszámolási forma:** Folyamatos számonkérés

**Tárgy heti óraszám:** 0/0/0

**Tárgy féléves óraszám:** 12/0/0

---

### OKTATÁS CÉLJA

---

### TANTÁRGY TARTALMA

A tananyag ütemezése:

1. Oktatási követelmények.
2. Bevezetés. Általános és ipari robottechnikai alkalmazások. Robotok felosztása. Ipari robotok általános felépítése. Robotok: karrendszerek és robotvezérlők.
3. Rendszertechnikai felépítés, strukturális feadatszétosztás. Robotok munkateri: derékszögű-, henger-, és gombkoozinátájú, "humanoid" és "SCARA" robotok, áltlaános működésük és jellegzetességeik.
4. Külső és belső koordinátarendszerek és koordináták. Főmozgások és irányultságok. Szabadságfokok és mozgékonyág. Robotok kézcsuklói. Roll-, itch- és yaw tengelyek és irányok értelmezése, RPY és RPR kézcsuklók felépítése. (Labor: ABB robot bemutató egyeztetett időontban )
5. Bevezetés a robotok irányításához. Pont és tárgy leírása a térben. Kétdimenziós transzformációs alapesetek. A háromdimenziós rotációs és translációs transzformációs matrixok származtatása.
6. Grafikus ábrázolás. Az áltlaános transzformált eredménymatrixa. Az R-kerettől a kézcsuklóig terjedő általános translációs és rotációs transzformációs matrix alakja.
7. 1. Zh megírása.
8. Az inverz transzormációk. Transzformációs gráfok. A robot leírása a térben. Az általános kar-elem Denavit-Hartenberg transzformlt alakja. A direkt kinematika fogalma.
9. Az inverz kinematika. Megoldási módszerek.
10. Redundáns esetek és elfajulások. A robotok dinamikájáról. Statikus és dinamikus pontosság. Robotok pályagörbéi és trajektóriái.
11. Az útvonaltervezés általános és speciális esetei. Modern ipari robotok üzemmódjai. Robotirányítás joystickvezérelt üzemben, változó koordinátarendszerek szerint. Labor: ABB robot bemutató.
12. Robotok szerkezeti felépítése: gépészeti-, irányítástechnikai-, hajtástechnikai alrendszerek áttekintése, fő feladataik, tipikus megoldások.
13. 2. Zh megírása. Feladatbeadás és értékelés.

---

### SZÁMONKÉRÉSI ÉS ÉRTÉKELÉSI RENDSZERE

A félév folyamatos számonkéréssel zárul.

A félév teljesítésének (aláírás megszerzésének) feltételei:

- a két ZH legalább elégséges megírása,
  - a házi feladatok elfogadottan beadása,
  - részvétel a labor robot-bemutatóján.
- 

## **KÖTELEZŐ IRODALOM**

Előadáson készített jegyzet