

<b>Óbudai Egyetem</b>				
<b>Alba Regia Műszaki Kar</b>				
<b>Tantárgy neve és kódja: Ipari robotok II. AMWIR2GBNE</b>		<b>Kreditérték: 3</b>		
<i>Nappali tagozat</i>		<i>2024/25 tanév I. félév (5. szemeszter)</i>		
Szakok, melyeken a tárgyat oktatják:				
Tantárgyfelelős októ:	Dr. Széll Károly		Oktatók:	Dr. Széll Károly
Előtanulmányi feltételek: (kóddal)	Ipari robotok I. AMWIR1GBNE			
Heti óraszámok:	Előadás: 2	Tantermi gyak.: 1	Laborgyakorlat:	Konzultáció:
Számonkérés módja:	Vizsga			
<b>A tananyag</b>				
<i>Oktatási cél:</i> Csukló-koordináták és világ-koordináta rendszerek jelentősége a mozgástervezésben. Egyszerű kinematikai ismeretek szerepe az alkalmazás-tervezésben. A mozgástervezés parametrikus módszere. Homogén vektorok és homogén koordináta transzformációs mátrixok alkalmazása a robot trajektória tervezésben. Robotprogramozási és alkalmazási gyakorlatok. Robothajtások. Robothajtások matematikai modelljei. Robotirányítási módszerek.				
<i>Tematika:</i>				
<b>Témakör</b>				<b>Óraszám</b>
Előadások és gyakorlatok				
1.	Robotkar bemutatása			3
2.	Robotok mechanikai rendszerének koordinátarendszerek szerinti felépítése, robotmechanikák			3
3.	Robotok munkatere			3
4.	Robotkarok tömegkiegyenlítő rendszerei			3
5.	Robotok hajtási rendszerei			3
6.	Robotok megfogó szerkezetei			3
7.	Zárthelyi			3
8.	Robotkar bemutatása			3
9.	Robotok szenzorikai elemei			3
10.	Mobil robotok felépítése és jellemzői			3
11.	Koordinátatranszformációk			3
12.	Robotok alkalmazása			3
13.	Robotok vizsgálata			3
14.	Zárthelyi			3
<b>Félévközi követelmények</b>				
ZH sikeres megírása				
<b>AZ ELŐADÁSOK ÉS LABOROK LÁTOGATÁSA KÖTELEZŐ!</b>				
A pótlás módja:	TVSZ szerint.			
Aláírás feltétele:	Zárthelyi és/vagy pótzárthelyi dolgozat megírása. Min. 40%-os teljesítés. Laborokon való részvétel			

<b>Irodalom:</b>	
	Somló J., Lantos B., P.T. Cat, Advanced robot control. Akadémiai Kiadó, Budapest 1997
	Kulcsár Béla: Robottechnika, Typotex Kft. 2013
	Dr. Rudas Imre, Dr. Bencsik Attila: Robottechnika BMF jegyzet