Óbudai Egyetem Neumann János Informatikai Kar Biomatika Intézet

DIPLOMAMUNKA FELADATLAP

Hallgató neve: **Takács Mátyás**Törzskönyvi száma: T/005926/FI12904/N
Neptun kódja: WGOCK1

A diplomamunka címe:

Szoftver megoldás fejlesztése rendezetlen alkatrészek robotizált manipulációjára

Development of a software solution for robotized handling of assoreted components

Intézményi konzulens: Külső konzulens: Dr. Galambos Péter

Beadási határidő:

2019. május 15.

A feladat

A technológia és ezzel együtt a robotika rohamos fejlődésével egyre komplexebb feladatok robotizálása válik lehetségessé. Tipikusan ilyen komplex feladat a rendezetlen formában tárolt alkatrészek mozgatása, az ún. Bin-picking alkalmazás. Ennek során általában ládában vagy dobozban lévő ömlesztett halmazból kell a robotnak egyesével kivennie az alkatrészeket és előírt helyzetbe mozgatni. Ez a feladat komoly kihívást jelent az ömlesztett alkatrészek megfelelően pontos és gyors detektálása miatt. További nehézséget jelent, hogy a robot előre nem pontosan ismert környezetben mozog, így "röptében" kell megtervezni az ütközésmentes utazópályát.

A diploma-feladat célja a Bin-picking feladat vezérlési funkcióinak általános megvalósítása, amely lehetővé teszi alkatrész és robot-specifikus megoldások származtatását egy közös szoftver modellt követve.

A diplomamunkának tartalmaznia kell:

- A Bin-picking feladat legfrissebb szakirodalmának áttekintését.
- A felhasznált eszközök és technológiák ismertetését.
- A tervezési szempontjainak összefoglalását.
- A rendszer architektúra-tervét.
- Az implementáció lényeges részleteinek ismertetését.
- A felhasznált algoritmusok (pl. alkatrész detektálás, pályatervezés, stb.) ismertetését.
- Fejlesztői és felhasználói dokumentációt.
- Az eredmények összefoglalását.

Ph.	
	Dr. Kozlovszky Miklós intézetigazgató
A diplomamunka elévülésének határideje: 2021. május 15. (OE TVSz 55.§ szerint)	
A diplomamunkát beadásra alkalmasnak tartom:	
külső konzulens	intézményi konzulens