

# AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE WYDZIAŁ ELEKTROTECHNIKI, AUTOMATYKI, INFORMATYKI I INŻYNIERII BIOMEDYCZNEJ

KATEDRA INFORMATYKI AUTOMATYKI I INŻYNIERII BIOMEDYCZNEJ

#### Praca dyplomowa magisterska

Wykorzystanie systemu wizyjnego w pozycjonowaniu robota IRp-6.
Using vision system with positioning IRp-6 robot.

Autor: Maciej Podsiadło

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka Opiekun pracy: dr Mieczysław Zaczyk Oświadczam, świadomy(-a) odpowiedzialności karnej za poświadczenie nieprawdy, że niniejszą pracę dyplomową wykonałem(-am) osobiście i samodzielnie i nie korzystałem(-am) ze źródeł innych niż wymienione w pracy.



## Spis treści

1.	Wprowadzenie		7
	1.1.	Cele pracy	7
	1.2.	Zawartość pracy	7
2.	Teoria		Ģ
	2.1.	Roboty przemysłowe	ç
	2.2.	System wizyjny	Ģ
3.	Struktura i sterowanie robotem		11
	3.1.	Stanowisko	11
	3.2.	Model w simulinku	11
	3.3.	Odwrotne zadanie kinematyki	11
4.	Przet	warzanie obrazu	13
	4.1.	Parametry kamery	13
	4.2.	Filtracja	13
5.	Wyznaczenie konturu		15
6.	Wyzr	naczenie środka ciężkości	17
7.	Podsumowanie 19		

6 SPIS TREŚCI

#### 1. Wprowadzenie

LATEX jest systemem składu umożliwiającym tworzenie dowolnego typu dokumentów (w szczególności naukowych i technicznych) o wysokiej jakości typograficznej ([Dil00], [Lam92]). Wysoka jakość składu jest niezależna od rozmiaru dokumentu – zaczynając od krótkich listów do bardzo grubych książek. LATEX automatyzuje wiele prac związanych ze składaniem dokumentów np.: referencje, cytowania, generowanie spisów (treśli, rysunków, symboli itp.) itd.

LATEX jest zestawem instrukcji umożliwiających autorom skład i wydruk ich prac na najwyższym poziomie typograficznym. Do formatowania dokumentu LATEX stosuje TEXa (wymiawamy 'tech' – greckie litery  $\tau$ ,  $\epsilon$ ,  $\chi$ ). Korzystając z systemu składu LATEX mamy za zadanie przygotować jedynie tekst źródłowy, cały ciężar składania, formatowania dokumentu przejmuje na siebie system.

#### 1.1. Cele pracy

Celem poniższej pracy jest zapoznanie studentów z systemem LAT<sub>E</sub>X w zakresie umożliwiającym im samodzielne, profesjonalne złożenie pracy dyplomowej w systemie LAT<sub>E</sub>X.

#### 1.2. Zawartość pracy

W rodziale ?? przedstawiono podstawowe informacje dotyczące struktury dokumentów w LAT<sub>E</sub>Xu. Alvis [Szp11] jest językiem

8 1.2. Zawartość pracy

## 2. Teoria

- 2.1. Roboty przemysłowe
- 2.2. System wizyjny

10 2.2. System wizyjny

#### 3. Struktura i sterowanie robotem

- 3.1. Stanowisko
- 3.2. Model w simulinku
- 3.3. Odwrotne zadanie kinematyki

## 4. Przetwarzanie obrazu

- 4.1. Parametry kamery
- 4.2. Filtracja

14 4.2. Filtracja

## 5. Wyznaczenie konturu

6. Wyznaczenie środka ciężkości

## 7. Podsumowanie

## Bibliografia

- [Dil00] A. Diller. LaTeX wiersz po wierszu. Wydawnictwo Helion, Gliwice, 2000.
- [Lam92] L. Lamport. *LaTeX system przygotowywania dokumentów*. Wydawnictwo Ariel, Krakow, 1992.
- [Szp11] M. Szpyrka. On Line Alvis Manual. AGH University of Science and Technology, 2011. http://fm.ia.agh.edu.pl/alvis:manual.