

Robottechnika I.

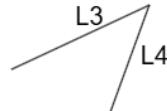
2. Beadandó

A programot HTML és JS nyelv segítsével írtam. A program elindításához az index.html file-t kell elindítani. Itt a következő fogad:

L3 (m)	L4 (m)	φ_{32} min [fok]	φ_{32} max [fok]	φ_{43} min [fok]	φ_{43} max [fok]	tgy (sec)	v (m/s)
1.2	0.9	25°	90°	45°	135°	0.5	1.2

<input type="checkbox"/> Working Area
<input type="checkbox"/> Area Ends Points
<input type="checkbox"/> Small Coordinate System
<input type="checkbox"/> Big Coordinate System
<input type="checkbox"/> Arm Coordinate System
<input type="checkbox"/> Angles

Div Time X Y φ_{32} φ_{43}



Set Points Delete Points
 Start Pause / Resume Stop Divisions:

Ha görgetünk miközben egy üres helyen vagyunk, a robotkar el kezd mozogni a minimum és a maximum állása között. Ezt 10 egyenlő lépéssben teszi meg. Ha nem minimum vagy maximum helyzetben van, akkor is ugyan akkora lépésekkel mozog, maximum az egyik szegmens hamarabb éri el a minimum vagy maximum szögét.

Ha pedig a munkatérbe visszük a kurzort, a robotkar el kezdi követni azt.

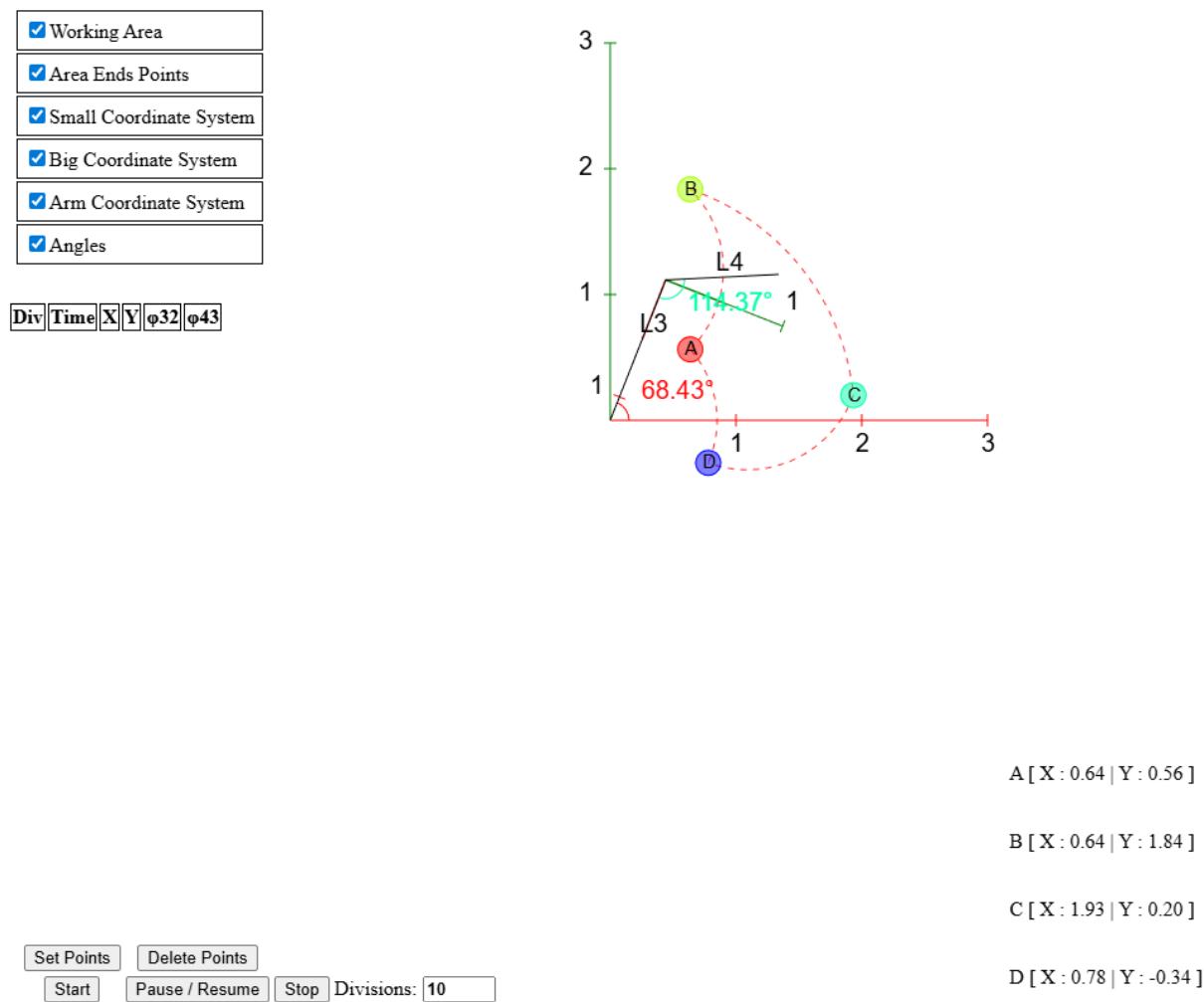
Bal felső sarokban találhatóak a paraméterek, változók. Ezeket az egér görögö görgetésével lehet változtatni a megfelelő korlátok között.

Ezalatt vannak checkbox-ok, ezeket ki és be jelölve megjeleníthetjük a következőket:

- A robotkar munkatere
- A munkatér végpontjai és koordinátái
- Egy kicsi koordináta rendszer szegmensenként
- Egy nagyobb koordináta rendszer osztásokkal szegmensenként
- A robotkar gyökér koordináta rendszere
- A robotkarok által bezár szögek

Ha ezeket minden bejelöljük a következőt látjuk:

L3 (m)	L4 (m)	φ_{32} min [fok]	φ_{32} max [fok]	φ_{43} min [fok]	φ_{43} max [fok]	tgy (sec)	v (m/s)
1.2	0.9	25°	90°	45°	135°	0.5	0.0



Ezalatt egy táblázat fejlécet láthatunk, ez a robotkar mozgásakor lesz fontos.

Bal alul találjuk a következő gombokat:

Set Points – A pontok, amik között szeretnénk mozogni. Ha ezt benyomjuk a munkatéren belül el tudunk helyezni pontokat. Ha nem a munkatéren belül szeretnénk ezt egy piros szaggatott vonal jelzi. Az *Escape* gomb lenyomásával tudjuk megszakítani a folyamatot.

Delete Points – A beállított pontok törlése

Start – Ha lettek beállítva pontok, a pontok között el kezd mozogni a robotkar. Újbóli megnyomás esetén az elejtől kezdi.

Pause / Resume – Meg tudjuk állítani a robot egy adott pillanatba. Újbóli megnyomás esetén újra el kezd mozogni.

Stop – A robotkart megállítja ott ahol van és leállítja a folyamatot.

Divisions – Itt lehet megadni hány osztás legyen az két pont közti úton. Ez maximum 10 lehet most, hogy minden olvashatóan kiférjen. Az osztás nem időre, hanem az útra vonatkozik.

Miközben a robot mozog vagy meg lett állítva, addig a görgetéssel vagy a kurzor munkatérbe helyezésével nem tudjuk befolyásolni a robot mozgását.

Ha a robot elindítottuk, akkor az előbb említett táblázat fejléce alá adott osztás mellett felsorolja a robotkarhoz tartozó paraméterek egy részét. Ezek a következők:

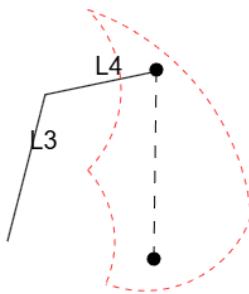
- Az adott osztásrész
- Az eltelt idő
- X pozíció a robotkar gyökér koordináta rendszeréhez képest
- Y pozíció a robotkar gyökér koordináta rendszeréhez képest
- Az első szegmens szöge
- A második szegmens szöge

Ha lefuttatunk egy útvonalat a következőt látjuk majd.

L3 (m)	L4 (m)	ϕ_{32} min [fok]	ϕ_{32} max [fok]	ϕ_{43} min [fok]	ϕ_{43} max [fok]	tgy (sec)	v (m/s)
1.2	0.9	25°	90°	45°	135°	0.5	1.2

Working Area
 Area Ends Points
 Small Coordinate System
 Big Coordinate System
 Arm Coordinate System
 Angles

Div	Time	X	Y	ϕ_{32}	ϕ_{43}	Delete
1	0.35 s	1.16	0.01	45.30°	65.39°	
2	0.51 s	1.16	0.18	53.08°	66.43°	
3	0.64 s	1.17	0.34	59.81°	68.90°	
4	0.77 s	1.17	0.49	65.52°	72.71°	
5	0.91 s	1.17	0.65	70.12°	77.79°	
6	1.04 s	1.17	0.81	73.54°	84.15°	
7	1.18 s	1.17	0.97	75.71°	91.78°	
8	1.31 s	1.18	1.12	76.61°	100.47°	
9	1.49 s	1.18	1.27	76.25°	110.63°	
10	1.75 s	1.18	1.35	75.58°	116.25°	



Set Points Delete Points
 Start Pause / Resume Stop Divisions:

Található még egy **Delete** gomb a táblázat fejléce mellett, ez a kiíratott adatok törlésére szolgál.

Készítette: Tóth Csongor Gábor

Neptun kód: ADFVYM