

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem Gépészmérnöki Kar

Mechatronika, Optika és Gépészeti Informatika Tanszék https://mogi.bme.hu

DIPLOMAMUNKA-FELADAT

NYILVÁNOS

AZONOSÍTÁS	Név: Bodnár Bence Tibor			Azonosító: 77299534597	
	Képzéskód:	2N-MM0	Specializáció kódja:		Feladatkiírás azonosítója:
	Szak: Mechatronikai mérnöki mesterképzési szak		2N-MM0-OE		GEMI:2024-1:2N-MM0:H2JC4M
	Diplomamunka feladatot kiadó tanszék:		Záróvizsgát szervező tanszék:		
	Mechatronika, Optika és Gépészeti Informatika Tanszék		Mechatronika, Optika és Gépészeti Informatika Tanszék		
	Témavezető: Dr. Budai Csaba (73554263569), adjunktus				

	Cím	Hat szabadsági fokú telemanipulátor fejlesztése sebészeti eszközök számára Development of a six degrees-of-freedom telemanipulator for surgical instruments				
FELADAT	Részletes feladatok	Vázolja fel a telemanipulátor gravitáció erő kompenzációjának lehetőségeit! Tervezze meg a sebészeti eszközök mozgatására alkalmas eszközt! Készítse el a jelfeldolgozó elektronikát és programkörnyezetet! Fejlessze ki a robotkontroller csatlakoztatásához szükséges programot! Foglalja össze eredményeit magyar és angol nyelven!				
	Hely	A diplomamunka készítés helye: BME Mechatronika, Optika és Gépészeti Informatika Tanszék 1111 Budapest, Műegyetem rkp. 3. Konzulens: Dudás Dávid, óraadó				

GA	1. záróvizsga tantárgy(csoport)	2. záróvizsga tantárgy(csoport)	3. záróvizsga tantárgy(csoport)
ZÁRÓVIZSC	ZVEGEMINMMI Mechatronikai ismeretek	ZVEGEMINMVI Villamos ismeretek	ZVEGEMINMAA Aktuátorok alkalmazásai

HITELESÍTÉS	Feladat kiadása: 2023. szeptember 4.		Beadási határidő: 2023. december 8.		
	Összeállította:	Ellenőrizte:		Jóváhagyta:	
	Dr. Budai Csaba (73554263569)	Dr. Kiss Rita Mária s.k.		Dr. Györke Gábor s.k.	
	témavezető	tanszékvezető		dékánhelyettes	
	Alulírott, a feladatkiírás átvételével egyúttal kijelentel lomamunka-készítés c. tantárgy előkövetelményeit n teljesítettem. Tudomásul veszem, hogy jogosulatlan t esetén a jelen feladatkiírás hatálytalan. Bodnár Bence Tibor	(a):65.45 (a)			