

KIT-Fakultät für Informatik

Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour

Lösungsblätter zur Klausur

Robotik I: Einführung in die Robotik

am 23. Februar 2024

Name:	Vorname:		Matrikelnummer:	
Aufgabe 1			von	6 Punkten
Aufgabe 2			von	10 Punkten
Aufgabe 3	Aufgabe 3		von	8 Punkten
Aufgabe 4			von	8 Punkten
Aufgabe 5			von	8 Punkten
Aufgabe 6			von	5 Punkten
Gesamtpunktzahl:				
		,		
		Note:		

${\bf Aufgabe} \ {\bf 1} \quad \textit{Transformationen}$

1. Transformations matrix T_1 :

2. Rotationsmatrix R_2 :

3. Rotationsmatrix R_3 :

4. Zielposition:

Name: Vorname: Matr.-Nr.: 3

Aufgabe 2 Kinematik und Dynamik

1. (a) DH-Parameter:

Gelenk	$oldsymbol{ heta_i}$ [°]	$d_i~[mm]$	$a_i \ [mm]$	$lpha_i$ [°]
1				
2				

(b) Vorwärtskinematik:

Name:		Vorna	ime:	MatrNr.:	4	
2 Inver	se Kondit	ion:				
2. 111701	so Honare	1011.				
3. (a)	Generalisi	erte Koordinat	en·			
5. (a)	Generansı	eric Roordina	C11.			
	Benennun	o·				
	Domonian	·o•				
(b)	Terme un	d deren Dimen	sion:			
	Term	Dimension	Benennung			
	τ					
	M(q)					
	$C(\dot{\boldsymbol{q}}, \boldsymbol{q})$					

 $m{g}(m{q})$

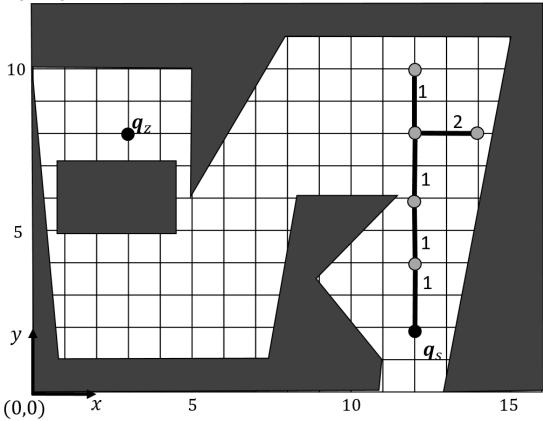
Name: Vorname: Matr.-Nr.: 5

Aufgabe 3 Bewegungsplanung

- 1. (a) Problemdefinition:
 - (b) Konfigurationsraum:
- 2. (a) Heuristiken:

Heuristik	Zulässig? (ja / nein)
$h_1(oldsymbol{p},oldsymbol{p}_{Ziel})$	
$h_2(oldsymbol{p},oldsymbol{p}_{Ziel})$	
$h_3(oldsymbol{p},oldsymbol{p}_{Ziel})$	

- (b) Unzulässig werdende Heuristiken:
- 3. (a) Umgebung:



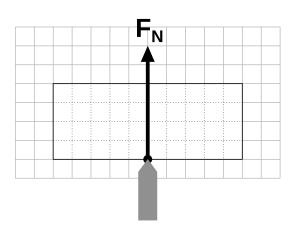
(b) Problem:

Aufgabe 4 Greifen

- 1. Grifftypen nach Cutkosky:
- 2. (a) Wrench:
 - (b) Dimension bei 2D Griff:

Dimension bei 3D Griff:

(c) Reibungsdreieck:



(d) Änderung:

Begründung:

- 3. Kraft- und formgeschlossene Griffe:
 - (a) Strengeres Kriterium:

Begründung:

(b) Griff kraftgeschlossen?

Name: Vorname: Matr.-Nr.: 7

A

Aufgabe 5 Bildverarbeitung
1. Filteroperationen:
• Name eines Tiefenpass-Filter:
• Anwendung von Tiefenpass-Filtern:
• Name eines Hochpass-Filter:
• Anwendung von Hochpass-Filtern:
2. Formel und Namen der Terme:

3. (a) Unterschied:

(b) Bildkoordinaten:

$$\begin{pmatrix} u_1 \\ v_1 \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} u_2 \\ v_2 \end{pmatrix} =$$

- 4. (a) Speicherbedarf:
 - (b) Datenübertragung per USB 2.0:

Aufgabe 6 Programmieren durch Vormachen

	•	U
1.	Hau	ptfragestellungen:
	•	
	•	
	•	
	•	
2.	(a)	Definition:
	(b)	Kriterium obere Ebene:

Kriterium untere Ebene: