



Záróvizsga orientáló témakörök

Felhívjuk a figyelmet, hogy a listában szereplő kérdések és feladatok nem feltétlenül azonosak a záróvizsgán elhangzó kérdésekkel, csupán a felkészülést segítik! A témakörök az előadások, tantermi gyakorlatok és laborgyakorlatok tananyagát ölelik fel rendszerezett formában.

Témakör neve: Robotjellemzők

1. Szabványos ipari robotjellemzők,
2. Meghatározásuk,
3. Mérési eljárásaik.

Témakör neve: Robotkalibráció

4. célja,
5. osztályozása,
6. megvalósítása,
7. jellemző időpontjai.

Témakör neve: Robotvezérlő

8. alapfeladata,
9. architektúrája,
10. ipari robotok jellemző belső és külső érzékelői,
11. számítógéppel segített programozásra felkészített robotvezérlés jellemzői.

Témakör neve: Ipari robotok programozási nyelvei

12. Ipari robotok programozási nyelveinek szintjei,
13. Mozcásleíró programozási nyelv utasítás osztályai,
14. Mozcásleíró programozási nyelv utasításainak paraméterezése.

Témakör neve: Ipari robotok programozása

15. Ipari robotok programozási módszerei,
16. Robotszimulációs rendszerek osztályozása, jellemzői.



Témakör neve: Ipari robotok felépítése

17. Ipari robotok szerkezeti megoldásai és hatásuk a robot teljesítőképességére, tulajdonságaira,
18. Egy hat szabadságfokú ipari robotkar felépítése,
19. Ipari robotok különleges kivitelei.

Témakör neve: Szerelэшhelyes terméktervezés

20. Fontossági sorrendben a szerelэшhelyes termék (át)tervezés céljai,
21. Példák három szabadon választott cél megvalósítására,
22. Termék elméleti minimum alkatrészszáma.

Témakör neve: Ipari robotos szerelэшrendszerek tervezése

23. A szerelэшrendszer funkciói, a funkciókat megvalósító elemek. az elemek kiválasztása
24. Ipari robotos szerelэшrendszerek módszeres tervezése. A Rampersad módszer. Szerelэшrendszer elemeinek a kiválasztása.
25. Egy tetszőleges funkciót részletes elemzése,
26. A kiválasztott funkció jellemző berendezéseinek bemutatása.

Témakör neve: Alkatrész adagolás

27. Az alkatrész-adagoló berendezések osztályozása,
28. Az alkatrész-adagoló berendezések választásának szempontjai,
29. A rezgőadagoló felépítése, működése.

Témakör neve: Részegység szállítás

30. A részegység szállító berendezések osztályozása,
31. A részegység szállító berendezések választásának szempontjai,
32. A palettás szállítószalag felépítése, működése.

Témakör neve: Szervizrobotok

33. Ipari robotok és szervizrobotok: definíciók, azonosságok, különbségek,
34. Példák ipari robot alkalmazásokra és szervizrobot alkalmazásokra,
35. Szervizrobotok kialakulása, piaca, felépítése, jellemző irányítása.

Érvényes:
2017/18
II. félévtől

Robottechnika
Ipari robottechnika, BMEGEGTMM53



Témakör neve: Robotszingularitás és robotkonfiguráció

- 36. Antropomorf osztályú ipari robotkar kinematikai felépítése, jellegzetességei,
- 37. Antropomorf ipari robot szingularitásai,
- 38. Antropomorf ipari robot robotkonfigurációi.

Témakör neve: Rugalmas megfogószerkezetek

- 39. Rugalmas megfogószerkezetek konstrukciós változatait, osztályozása,
- 40. A megfogópofák rugalmas működő felületeinek kialakítási lehetőségei,
- 41. Egy rugalmas megfogószerkezet részletes bemutatása.

Témakör neve: Kétpofás megfogószerkezet

- 42. Kétpofás, párhuzamos elmozdulásra képes megfogó szerkezet kinematikai vázlata, működése,
- 43. A megfogó pofák szorítóerejének számítása.

Módosítva: 2018.06.01.