

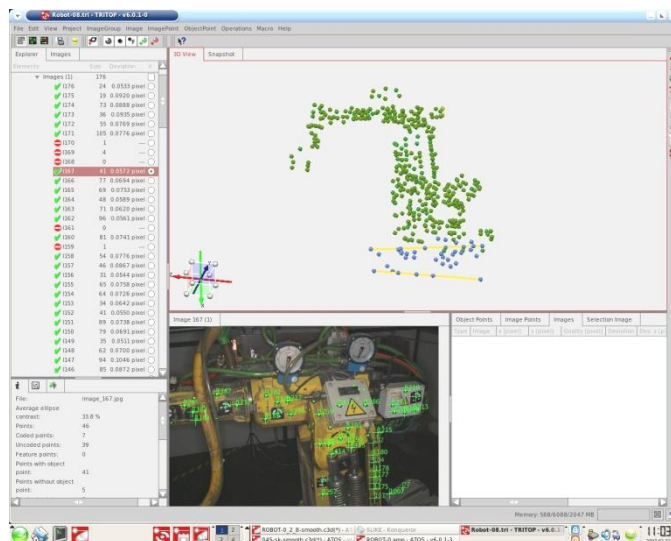
# Tehnika povratnega inženirstva za izdelavo virtualnih modelov robotov

Simon Brezovnik\* - Miran Brezočnik - Simon Klančnik - Ivo Pahole - Karl Gotlih  
Univerza v Mariboru, Fakulteta za strojništvo, Slovenija

V članku je predstavljen sistem za posodobitev programske opreme robotov, ki zaradi zastarele programske opreme za moderno proizvodnjo niso več zanimivi. Podajamo rešitev ponovne vključitve (še) neodsluženih robotov v proizvodnji proces, pri čemer smo programsko opremo nadgradili iz nivoja ročnega programiranja, na nivo indirektnega virtualnega programiranja in modeliranja robotske celice. Izdelali smo direktni in inverzni kinematični model robota ACMA XR701 v virtualnem prostoru s postopkom povratnega inženiringa.

© 2009 Strojniški vestnik. Vse pravice pridržane.

**Ključne besede:** robotika, modeliranje, robotska celica



Slika 3. Referenčne točke

\*Naslov odgovornega avtorja: Univerza v Mariboru, Fakulteta za strojništvo, Smetanova 17, 2000 Maribor, Slovenia, simon.brezovnik@uni-mb.si