

Instrukcja instalacji Universal_robots[pl]

Krzysztof Siera

April 2020

1 Wymagane

Do obsługi tego oprogramowania zaleca się Ubuntu 16.04. Na tym systemie operacyjnym można zagwarantować poprawność działania ROS Kintec i node Universal_Robots na dzień 06.04.2020r.

Ubuntu 18.04 i ROS Melodic powinien działać po wykonaniu następujących kroków, ale nie jest to gwarantowane.

2 Instrukcja

1. ROS Kinetic

- (a) Stworzyć testową paczkę za pomocą oprogramowania catkin
- (b) Należy się posiłkować poradnikami [Core ROS Tutorials](#) punkty od 1.1 do 1.5
- (c) Pomocne mogą się okazać poradniki do [ROS Catkin](#)

2. Universal_robots

- (a) Instalacja paczki Universal_robots
- (b) Zalecam trzymać się instrukcji instalacji z [ROS Wiki](#) punkt 3. Installation
- (c) W moim przypadku wystarczyło pobrać repozytorium za pomocą apt-get, a potem ręcznie stworzyć bibliotekę w catkin.

3. Test

- (a) Po instalacji należy sprawdzić, czy wszystko działa. Pomocny jest [filmik](#) pokazujący połączenie 3 środowisk (w ostatnim kroku pojawia się niepotrzebnie ur5 - wystarczy napisać ur3)
- (b) Wymaga to otworzenia 3 terminali w trybie pracy z ros-em

```
source /opt/ros/kinetic/setup.bash
```

i rozpoczęcie

- i. symulacji robota [Listing 1](#)
- ii. konfiguracji robota [Listing 2](#)
- iii. wizualizacji dla konfiguracji [Listing 3](#)

Listing 1: gazebo

```
roslaunch ur_gazebo ur3.launch
```

Listing 2: MoveIT

```
roslaunch ur3_moveit_config ur3_moveit_planning_execution.launch sim:=true
```

Listing 3: RViz

```
roslaunch ur3_moveit_config moveit_rviz.launch config:=true
```