

Inbetriebnahme MiR200 mit UR5 neues Ubuntu System

Montag, 16. März 2020 23:46

Visual Studio: <https://code.visualstudio.com/download>

Git: \$sudo apt-get install git

Terminator: \$sudo apt-get install terminator

Install ROS Melodic: <http://wiki.ros.org/melodic/Installation/Ubuntu>

Configuring ROS environment:

<http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials/InstallingandConfiguringROSEnvironment>

Get MiR200_Sim Repo and install necessary dependencies: https://github.com/matchRos/MiR200_Sim (Notice the ROS version in some commands and change it to your current distro)

Plotjuggler: \$sudo apt-get install ros-melodic-plotjuggler

Ausführen der folgenden Commands:

```
$cd ~/catkin_ws/src/MiR200_Sim/mir_driver/nodes/
```

```
$chmod +x rep117_filter.py
```

Hinweis: Falls das installierte ROS_Distro melodic ist, das MiR200_Sim Repo noch nicht aktualisiert wurde und mir_start.launch ausgeführt wird, werden viele tf2 Fehlermeldungen geworfen. Dies liegt an der Umstellung, das keine vorangehenden "/" für den globalen Namespace mehr verwendet werden sollen.

Für MiR200_with_UR5:

Install MoveIt: \$sudo apt-get install ros-melodic-moveit

Install MoveIt Visual tools: \$sudo apt-get install ros-melodic-moveit-visual-tools

Clonen vom MiR200-with-UR5 repo in ~/catkin_ws/src Ordner :

```
$git clone https://github.com/Heenne/MiR200-with-UR5.git
```

Universal-Robot Repo Sourcen clonen und installieren (siehe **Building from Source**):

https://github.com/ros-industrial/universal_robot

Gazebo_Link_Attacher_plugin clonen und bauen:

```
$cd ~/catkin_ws/src
```

```
$git clone -b melodic-devel https://github.com/pal-robotics/gazebo\_ros\_link\_attacher.git
```

```
$cd ..
```

```
$catkin_make
```