

UMSETZUNG EINER  
OBJEKTORIENTIERTEN  
SOFTWARE-ARCHITEKTUR IN C++  
ZUR PLATTFORMUNABHÄNGIGEN  
ANSTEUERUNG EINES  
ROBOTERMANIPULATORS

Bachelorarbeit vorgelegt von  
Willi Penner  
Matrikelnummer: 1106136

Angefertigt im Studiengang Mechatronik  
(Bachelor of Science, B. Sc.)

Am Fachbereich Ingenieurwissenschaften und Mathematik der Fachhochschule  
Bielefeld

Tag der Abgabe: 24.07.2020  
Sommersemester 2020

Erstprüfer: Prof. Dr. rer. nat. Martin Hülse  
Zweitprüfer: Prof. Dr. rer. nat. Axel Schneider

# **1 Vorwort**

Text

# **2 Inhaltsverzeichnis**

Text

# **3 Abstract**

Text

# **4 Abkürzungsverzeichnis**

Text

# **5 Aufgabenstellung**

Text

# **6 Voraussetzungen**

Text

## **6.1 MEX-Projekt Beschreibung**

Text

## **6.2 Testumgebung (Hardware)**

Text

- 7    Umsetzung der Schnittstelle**
- 8    Aufbau und Analyse des Roboter manipulators**
- 9    Dokumentation und Voraussetzungen für die Nutzung der Schnittstelle**
- 10   Quellenverzeichnis**  
Text
- 11   Abbildungsverzeichnis**  
Text
- 12   Eidesstattliche Versicherung**  
Text
- 13   Anhang**  
Text