

Evaluation von Planungsalgorithmen für den Open Manipulator X

Fabian Claus

Bachelorarbeit

Technische Hochschule Brandenburg
Prof. Dr. Jochen Heinsohn, Ingo Boersch

Inhaltsverzeichnis

1	Einführung	2
1.1	Aufgabe	2
1.2	Abgrenzung/Motivation	2
2	Grundlagen	3
2.1	Open Manipulator X	3
2.1.1	ROS2	3
2.2	Planung	3
2.2.1	Allgemein	3
2.2.2	STRIPS	3
2.2.3	Simple Task Network	3
2.2.4	Hierarchical Task Network	3
3	Konzept	4
3.1	Struktur Nodes	4
4	Implementierung	5
4.1	Inbetriebnahme Greifarm	5
4.1.1	Zusammenbau	5
4.1.2	Virtuelle Maschine	5
4.1.3	Steuerung(Nodes)	5

1 Einführung

1.1 Aufgabe

1.2 Abgrenzung/Motivation

2 Grundlagen

2.1 Open Manipulator X

2.1.1 ROS2

2.2 Planung

2.2.1 Allgemein

2.2.2 STRIPS

2.2.3 Simple Task Network

2.2.4 Hierarchical Task Network

3 Konzept

3.1 Struktur Nodes

4 Implementierung

4.1 Inbetriebnahme Greifarm

4.1.1 Zusammenbau

4.1.2 Virtuelle Maschine

4.1.3 Steuerung(Nodes)

Tabellenverzeichnis

Abbildungsverzeichnis

Listings