„Palettázás” LBR iisy 11 robottal

A feladat pontos kiírása:

Vizsgálják meg a MoveIt2 több tervező módszerét is. Egy képzeletbeli palettázási folyamat esetére vizsgálják meg a ciklusidőket. Válasszák meg egy 4x4-es méretű paletta ideális helyét a robot körül úgy, hogy a ciklusidő a lehető legkisebb legyen. A robotnak ismert méretű, téglatest alakú dobozokat kell palettáznia.

Az előadáson elhangzottak alapján a kroshu által készített kuka\_drivers repository volt a kiinduló alap. Mivel ez ros2-t használ méghozzá annak a Humble Hawksbill verzióját így mi is ebben dolgoztunk tovább, méghozzá egy-egy linux 22.04 LTS ubuntu verziójú virtuális gép segítségével. Ebben a repoban található iiqka\_moveit\_example példa package