A képen Betűtípus, fekete-fehér látható

Automatikusan generált leírás

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Villamosmérnöki és Informatikai Kar

Irányítástechnika és Informatika Tanszék

Robot operációs rendszerek és fejlesztői ökoszisztémák

„Palettázás” LBR iisy 11 robottal

Házi feladat

Készítette

Simon Bertalan Szalay Szabolcs

BUDAPEST, 2023.11.26.

Tartalomjegyzék

[1 Feladat leírása 3](#_Toc151925146)

[2 Feladat megoldása 4](#_Toc151925147)

# Feladat leírása

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.

# Feladat megoldása

## Előkészületek

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, ami hasonló robotkarral dolgozik, mint ami számunkra elő van írva.

## Kezdeti lépések

Egy saját csomagot hoztunk létre a példa alapján a launch fájl