

Titel der Arbeit

Version 0.1

28.02.2013

Jon Barg

jon.barg@gmail.com

Inhaltsverzeichnis

1	Grundlagen	3
1.1	CAN	3
1.2	SCHUNK	3
2	Inbetriebnahme des SCHUNK Powerball	4
2.1	CAN Verbindung zwischen Steuereinheit und Arm	4
2.2	Installation der Steuerungssoftware	4
2.2.1	Erforderliche Third-Party Software	4
2.2.2	Installation des CAN Treibers	5
2.2.3	Installation der IPA CANopen Libary	5

1 Grundlagen

1.1 CAN

Das ist ein Test

1.2 SCHUNK

2 Inbetriebnahme des SCHUNK Powerball

2.1 CAN Verbindung zwischen Steuereinheit und Arm

2.2 Installation der Steuerungssoftware

In diesem Kapitel soll ein detaillierter Überblick über die den Installationsprozess des CAN Treibers und der IPA CANopen Library gegeben werden

- Für eine Installation mit ROS, siehe Kapitel: ??
- Für eine ROS unabhängige Installation, siehe Kapitel: ??

2.2.1 Erforderliche Third-Party Software

Um eine problemfreie Installation zu gewährleisten, muss einige Software auf dem Steuercomputer installiert sein.

- Ein C++ Compiler mit Unterstützung des C++11 Standards, z.B. *gcc* oder *g++* Version 2.6 oder höher.
`sudo apt-get install gcc`
- Die aktuelle Version des Versionierungstool *git*
`sudo apt-get install git`

2.2.2 Installation des CAN Treibers

2.2.3 Installation der IPA CANopen Library

Manuelle ROS unabhängige Installation