

Arbeit zum *Praktikum Mess- und Regelungstechnik* Sommersemester 2022

Simon Klüpfel, Lukas Zeller
Robotik und Telematik
Universität Würzburg
Am Hubland, D-97074 Würzburg
lukas.zeller@stud.uni-wuerzburg.de
simon.kluepfel@stud.uni-wuerzburg.de

Würzburg, 24.08.2022

1 Einleitung

In dieser Arbeit befassen wir uns mit dem Robot Operating System, kurz *ROS*, und der Verwendung dessen auf einem einfachen Roboter, dem *Volksbot*.

Der verwendete Roboter ist der *RT3-2* mit zwei passiven Rädern und der *RT-3* mit einem passiven Rad. Entwickelt wurden diese vom *Fraunhofer Institut IAIS* aus Sankt Augustin.

Die technischen Daten sind wie folgt:

Abmessungen	580x520x315mm (L x B x H)
Gewicht	17kg
Raddurchmesser	260x85mm (aktive Räder)
	200mm (passive Räder)
Maximale Geschwindigkeit	2,2 $\frac{m}{s}$
Maximale Zuladung	25kg

Auszug aus <https://www.volksbot.de/rt3-de.php>

Auf dem Roboter ist ein Laserscanner sowie Hardware zur Verbindung mit dem verwendeten Laptop installiert. Außerdem lässt sich der Roboter über einen Joystick, ähnlich eines Gamecontrollers, manuell steuern.



Figure 1: Logitech F710 Joystick



Figure 2: RT3 Volksbot

2 Weitere Abschnitte

To do.

3 Zusammenfassung und Ausblick