

Kurzfassung

Motivation auf entwicklung von mechatronischen systemen eingehen/ heutige Anwendungen sind interdisziplinär

Technische Produkte sind heute interdisziplinär. Dadurch bestehen die Produkte aus mehreren Teilsystemen. Diese Teilsysteme wiederum stammen aus den Disziplinen: Mechanik, Elektronik und Informatik.

Problem statement - testen und auswerten von Teilsystemen. - erster Entwurf machen

Dieser Umstand macht es schwierig die einzelnen Teilsystemen zu entwickeln und testen. Um die Entwicklung zu unterstützen und beschleunigen sollen Tools eingesetzt werden. In dieser Arbeit sollen die Möglichkeiten von der ROS und deren Umgebung(frameworkd) als unterstützendes Entwickler-Tool evaluiert werden. Im speziellen soll eine Lösung für die Entwickler von EEROS-Applikationen erarbeitet werden.

Approach Umgebung ros -> tools von ros: rviz, gazebo, plots

Results aufzeigen an einem einfachen bsp für grundlagen 2. bsp an eeduro-delta roboter (siehe titelbild) um aufzuzeigen was möglich oder wie komplexere System entwickelt werden sollen.

Conclusion entwickler haben nun vorlage/schablone mit der sie arbeiten können

Stichworte

- entwickler werkzeuge
- Grundlagen mit einfachem bsp
- aufzeigen von fähigkeiten an komplexem bsp

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
1.1	Anforderungen/Aufgabenstellung	1
2	Motor	2
3	Delta	3
4	Ergebnisse, Fazit und Ausblick	4
4.1	Ergebnisse	4
4.2	Fazit	4
4.3	Ausblick	4
	Quellenverzeichnis	5

1 Einleitung

1.1 Anforderungen/Aufgabenstellung

2 Motor

3 Delta

4 Ergebnisse, Fazit und Ausblick

4.1 Ergebnisse

4.2 Fazit

4.3 Ausblick

Quellenverzeichnis

- [1] Web: ROS, <https://ros.org/>
Stand vom 20.08.2017