

# How to execute the image-based gripping strategy

## Konfiguration in Hardware

### 1. Aktualisierung von URCap 1.0.1 → 1.10.1

Teach Pendant anschalten - Roboter einstellen – URCaps – „+“ –

OnRobot/RG2-1.10.1\_0/OnRobot-1.10.1.urcap öffnen – Neustart

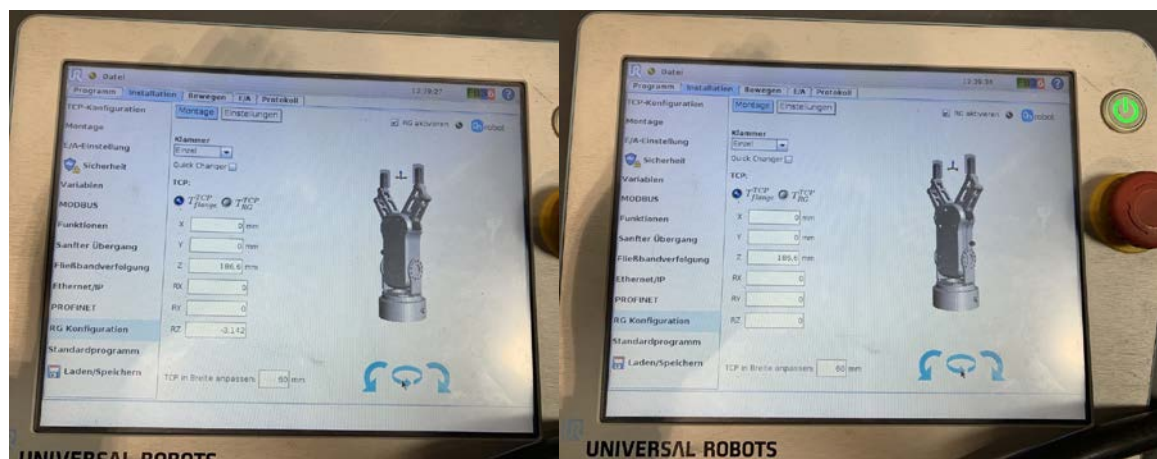
### 2. Installation laden

Zum Initialisierungsbildschirm- Installation laden- murc.installation öffnen-

übernehmen und neustarten

### 3. TCP-Koordinatensystem anpassen

Installation- RG Konfiguration- Montage- die Rotationssymbol (siehe untenstehenden Bilder) zweimal drücken



### 4. Programm laden

Programm- Programm laden - /programms/Cen/Placing.urp öffnen

## Ausführung der Programme

1. MiR Driver ausführen [in PC]:

```
roslaunch mir_driver mir.launch
```

2. MiR Navigation in Rviz ausführen [in Laptop]:

```
roslaunch mir_navigation mir_start.launch
```

3. Programme der bildbasierten Greifstrategie ausführen [in PC]:

```
roslaunch murc_robot object_detector.py
```

4. Anzeige der Kamerasicht und des Ergebnis der Objekterkennung [in Laptop]:

```
roslaunch murc_robot img_displayer.py
```

5. Überwachung des Zustandsautomats [in Laptop]:

```
roslaunch smach_viewer smach_viewer.py
```

6. Zustandsautomat anschalten

```
roslaunch murc_robot imagebased_grasping_smach4.py
```