

Steuerung des mobilen Roboters „Robotino“



Projektbeschreibung & Aufgabenstellung

- Die Entwicklung einer Steuerung für den mobilen Roboter „Robotino“
- Autonomer Materialtransport von Ort A zu Ort B
- Auf Hindernisse im Weg soll die Steuerung auf geeignete Weise reagieren

Vorgehen

- Überprüfen der Hardware (Sensoren, Aktoren)
- Einarbeitung in das Programm „Robotino View“
- Simulation der Programme über „Robotino SIM Professional“
- Implementierung des Programmes auf den realen Roboter

Ergebnis

Die Software-Steuerung erfüllt die vorgegebene Aufgabenstellung vollständig.

Zukünftig wird es möglich sein mit dieser Steuerung für Roboter automatisierte Prozesse zu unterstützen.

