

Scorbot-Roboter: Implementierung zusätzlicher Koordinatensysteme



Ausgangssituation / Problemstellung

- Der Scorbot VII beherrscht nur das „Roboterbasiskoordinatensystem“
- Die Bedienung und Programmierung erfolgt über ein Terminal

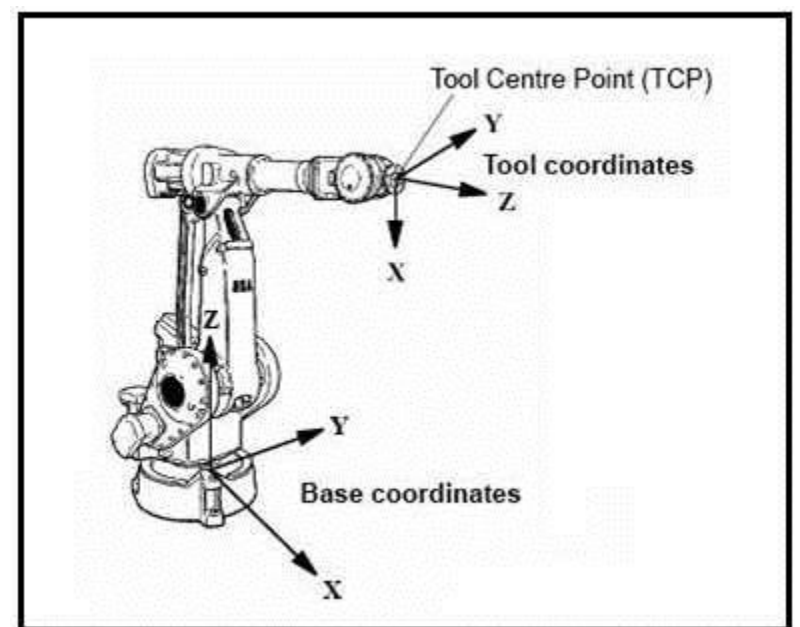
Aufgabenstellung

Erstellen einer Funktionsbibliothek, die es ermöglicht, zwischen den verschiedenen Koordinatensystemen zu wechseln. Die Funktionsbibliothek soll dabei jeder Zeit erweiterbar sein und zusätzliche Funktionen anbieten, die über ein Terminal nicht möglich sind.



Vorgehen

- Einarbeitung in die Bedienung des Scorbot-Roboters
- Verbindung zum Roboter mit einem Python-Programm
- Umsetzen der Grundfunktionen des Roboters in einer Python-Bibliothek
- Erstellen einer Bedienoberfläche
- Funktionen zur Steuerung des Roboters im Tool-Koordinatensystem erstellen



Ergebnis

Das Scorbot VII hat jetzt eine erweiterbare Python-Funktionsbibliothek, welche die Steuerung des Roboters und die Verwendung des Tool-Koordinatensystems ermöglichen. Zusätzlich steht eine einfache Bedienoberfläche, die diese Funktionsbibliothek, nutzt zur Verfügung.

