

Robotarmplanlegging med blandet virkelighet

Av Sivert Hagelin Benjaminsen og Håvar Dankel

>D47

Mål: Å Lage et system som demonstrerer fordelene og ulempene av blandet virkelighet(MR)

Problemstilling: Kan blandet virkelighet anvendes som et verktøy innen industriell robotikk?

Løsning: Vi har ved hjelp av Unity og ROS koblet sammen en UR5e robotarm med et MR-brillepar. Dette brilleparet kan lese håndbevegelser, og dermed kunne det planlegges baner for roboten med enkle håndbevegelser.

Konklusjon: Etter evalueringen ble det konkludert med at unøyaktigheten for posisjoneringen av hologrammene var for stor. Dette innebærer at enkelte brukstilfeller ikke er hensiktsmessig. Visualiseringen av bevegelse i rommet var veldig relevant for implementering innen industriell robotikk

