

Forschungsprojekt PersonA-PP

Persönliche Assistenz für Patienten in der Pflege



Studienarbeit

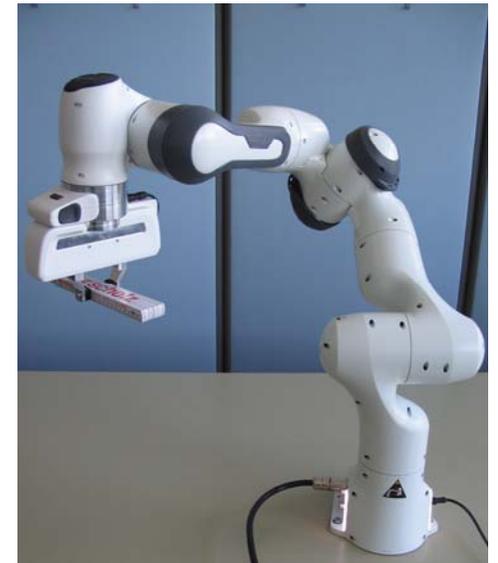
Integration von MATLAB- und Simulink-Code in ROS

Das Software-Framework ROS (Robot Operating System) ermöglicht die einfache Erstellung von Applikationen für zahlreiche durch dieses Framework unterstützte Roboter.

ROS ermöglicht den Einsatz unterschiedlicher Programmiersprachen. Der Einsatz von MATLAB und Simulink zur Erstellung von Algorithmen kann die Entwicklung der Software deutlich vereinfachen.

Die Arbeit umfasst folgende Aufgaben:

- Recherche der Möglichkeiten, ROS-Knoten aus MATLAB und Simulink heraus zu erstellen
- Implementierung eines einfachen ROS-Knotens
- Integration des erstellten ROS-Knotens in ein bestehendes System
- Ausführliche Dokumentation der Vorgehensweise in Form eines Tutorials



Ansprechpartner:

Prof. Dr. Dagmar Meyer (dagmar.meyer@ostfalia.de)

Kai Kriegel (k.kriegel@ostfalia.de)

ROS

