

# Forschungsprojekt PersonA-PP

## Persönliche Assistenz für Patienten in der Pflege



## Studienarbeit / Teamprojekt

### Bewegungsplanung mit MoveIt!

MoveIt! ist ein Framework für die kollisionsfreie Bahnplanung von Robotern unter dem Software-Framework ROS. MoveIt! stellt Implementierungen unterschiedliche Algorithmen zur Bewegungsplanung zur Verfügung.

Die Aufgabe umfasst folgende Punkte

- Erstellung einer allgemeinen Übersicht über das Konzept von MoveIt!
- Beschreibung der in MoveIt! vorhandenen Bewegungsplaner
- Erprobung und Vergleich der Planer in einer bereitgestellten Simulationsumgebung
- Ausführliche Dokumentation der Eigenschaften der Planer

Ansprechpartner:

Prof. Dr. Dagmar Meyer ([dagmar.meyer@ostfalia.de](mailto:dagmar.meyer@ostfalia.de))

Kai Kriegel ([k.kriegel@ostfalia.de](mailto:k.kriegel@ostfalia.de))

