

Robotersteuerung mit Xbox Controller

Hintergrund

Der Kunde benötigt zur Ansteuerung einer **Mehrachskinematik** (Roboterarm) ein **intuitives Bedienelement**. Dazu sollen die **Eingaben eines Xbox Controllers** in das vorhandene **industrielle Steuerungssystem** des Prüfstands eingelesen werden können.

Unsere Aufgaben

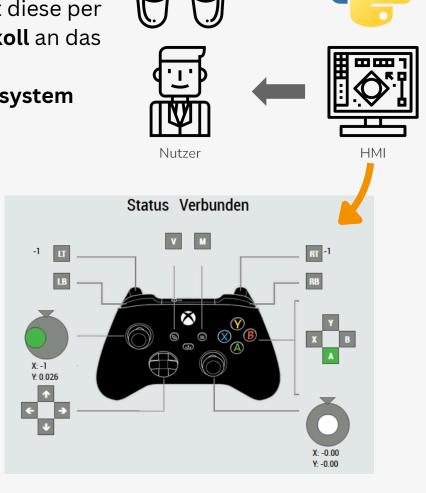
- Entwicklung eines **Programms zum Einlesen der Controller-Eingaben**
- Integration in das vorhandenen Steuerungssystem

Controller

• Entwicklung eines **HMI** (**H**uman-**M**achine-Interface) zur **Visualisierung der Eingaben**

Python-Skript

Unsere Lösung Ein Python-Skript ließt Controller-Eingaben ein und gibt diese per ADS-Protokoll an das industrielle Steuerungssystem weiter.





industrielles

Steuerungssystem

BECKHOFF

Twin**CAT**®

Roboterarm



Fakultät für Informatik **Agiles Softwareentwicklungsprojekt WiSe 2024/25**Prof. Dr. Gerd Beneken, Prof. Dr. Florian Künzner