

Aufgabenstellung (Hauptseminar, Bachelor, Master)

Kamera-Roboter-Kalibrierung mit 3D-EasyCalib

- Einarbeitung, Inbetriebnahme, Erarbeitung von Workflows zum Umgang mit dem Universal Robots 5 (UR5)
- Erarbeitung einer einfachen API zur Softwareeinbindung der Robotersteuerung in 3D-EasyCalib(C++, C#)
- Praktische Umsetzungen für die Aufnahme von Kalibriertargets: z.B. gotoXYZ()
- Verfahrensumsetzungen zur automatischen Kalibrierung von Kameras
- Evaluierung der Kalibrierung mit 3D-EasyCalib
- Dokumentation

Weitere Informationen:

www.zbs-ilmenau.de

darko.vehar@zbs-ilmenau.de

