

# TeamBots – von CATIA in die Welt

Marian Körber, Roland Glück

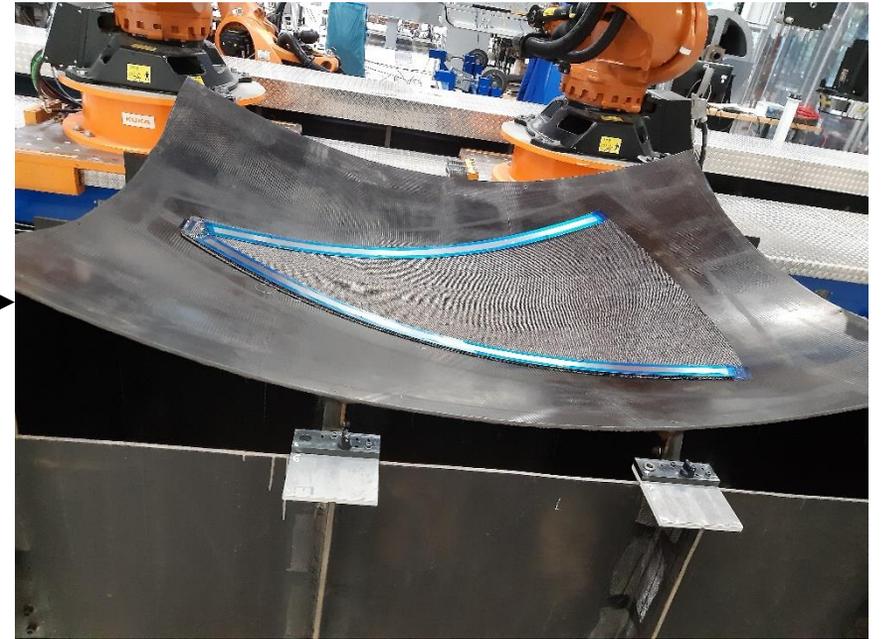
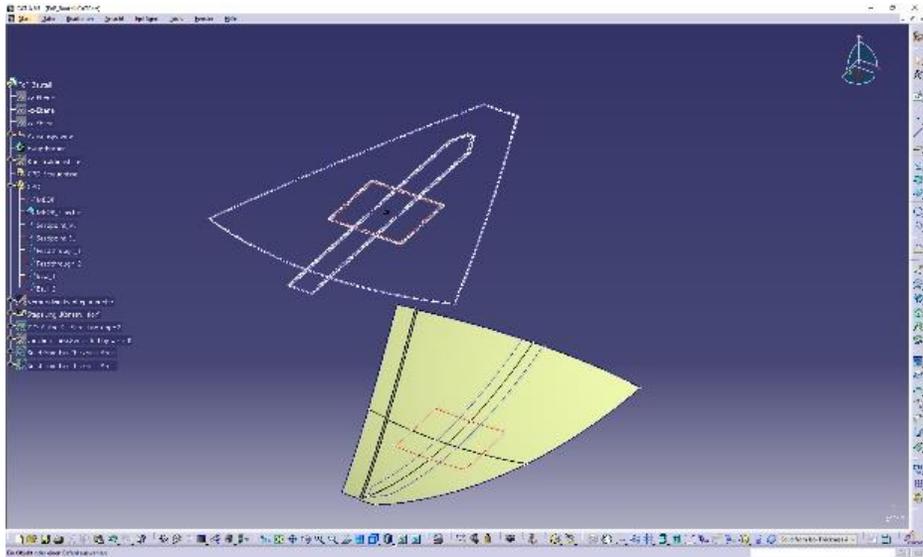
17.10.2022



Wissen für Morgen

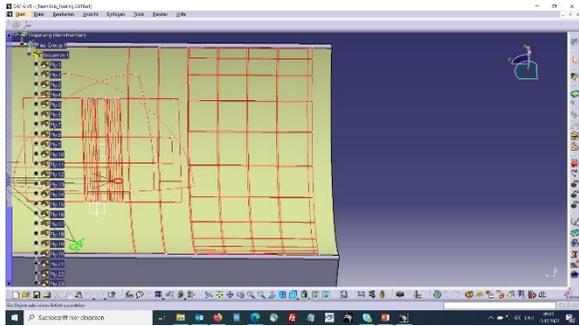


# Wunschvorstellung

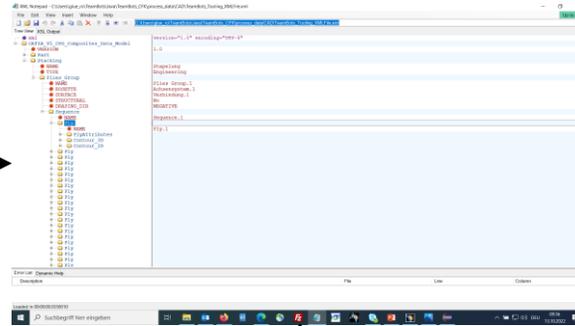


# Unser Ansatz

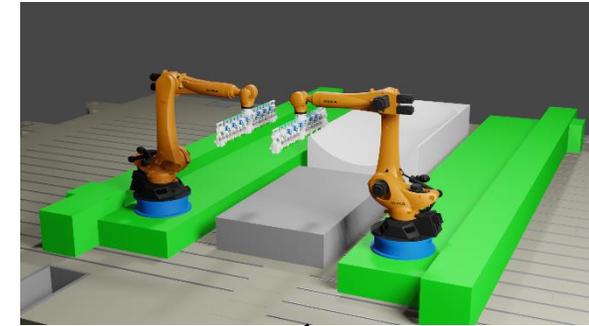
CAD



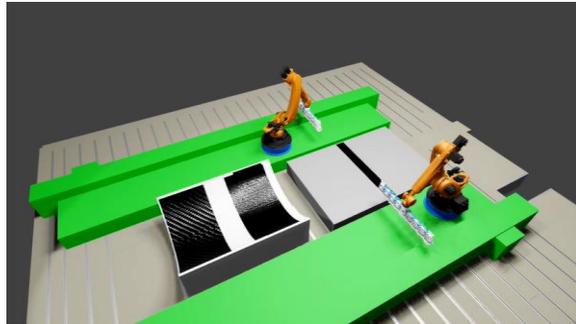
XML



Zellenmodell



Simulation



Planner

```
Actions:  
  0: (-)  
  1: (-)  
  2:  
    Coop: false  
    pick:  
      Ply.12:  
        Position auf Tisch: (-)  
        GreifPosition: (-)  
    Robot1:  
      driveAtTable: 0  
  3: (-)  
  4: (-)  
  5: (-)  
  6: (-)  
  7:  
    Coop: false
```



# Details

- CATIA -> XML: Knopfdruck
- Planning:
  - Zellenmodell liefert mögliche Aktionen (Aufnahme, Ablage, Fahren an Tisch, kooperierende Varianten)
  - XML liefert Reihenfolge/Constraints auf Aktionen ->
  - ergibt Eingabe für PDDL-Planner (hier ENHSP)
  - Plan (Lösung der Eingabe) wird mit Hilfe der XML-Daten in konkrete Aktionen übersetzt
- Simulation:

