

# MotoROS2

## Schnittstelle zwischen ROS 2 und Yaskawa-Robotern

### VORTEILE IM ÜBERBLICK

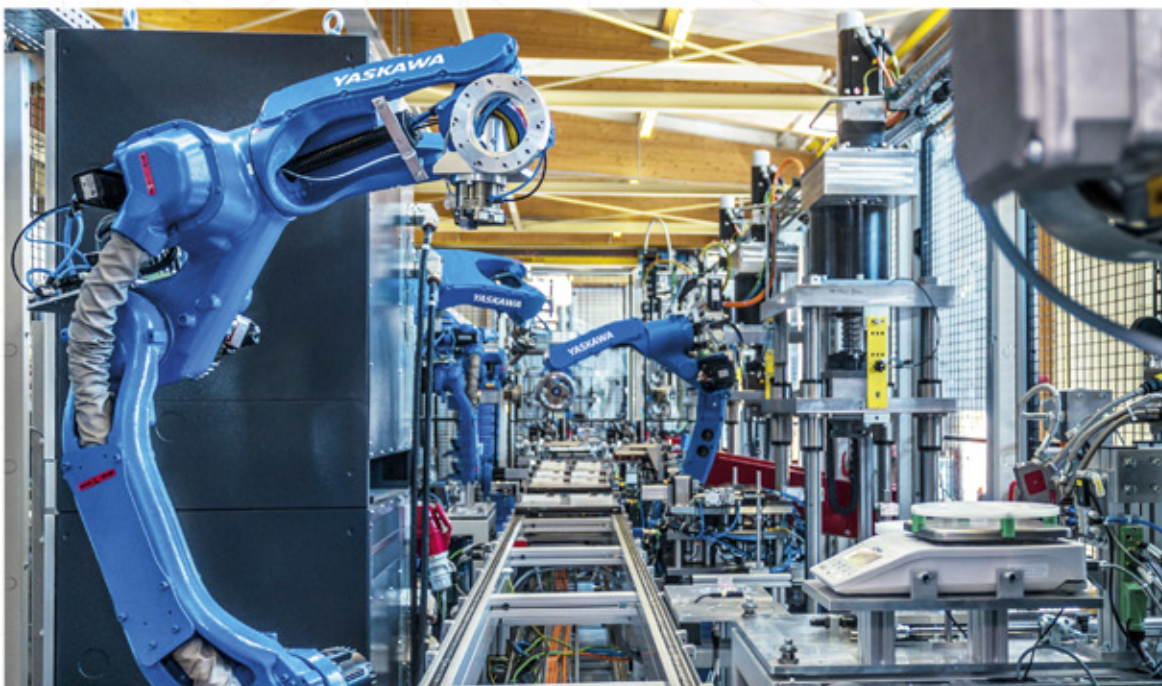
- Ausführung von geplanten Bahnen oder Erstellung von Bahnen im laufenden Betrieb
- Unterstützung von bis zu 8 Bewegungsgruppen (Bewegungsgruppen sind Roboter oder Positionierer oder externe Achsen)
- Überprüfung des Roboterstatus
- Lesen und Schreiben von Signalen (Input/Output)
- Zurücksetzen/Löschen von Fehlerzuständen
- Support durch Yaskawa Inhouse-Entwickler

Schöpfen Sie das Potenzial von Yaskawa-Robotern mit der Leistungsfähigkeit und Flexibilität von ROS 2 voll aus!

ROS 2 (Robot Operating System 2) ist eine leistungsstarke Sammlung von Open-Source-Software-Bibliotheken und -Tools, die ein flexibles Framework für die Entwicklung und den Betrieb von Roboteranwendungen bietet.

Mit MotoROS2 bietet Yaskawa eine Schnittstelle zu ROS 2 an, welche verschiedene Tools wie Bahnplaner, Kameras, Sensoren, KI, Debugging-Tools und Community-Support nahtlos integriert.

Diese Yaskawa-Plattform ist so konzipiert, dass diese einfach einzusetzen, anzupassen und zu betreiben ist.



Unterstützte Steuerungen:

YRC1000

YRC1000  
micro

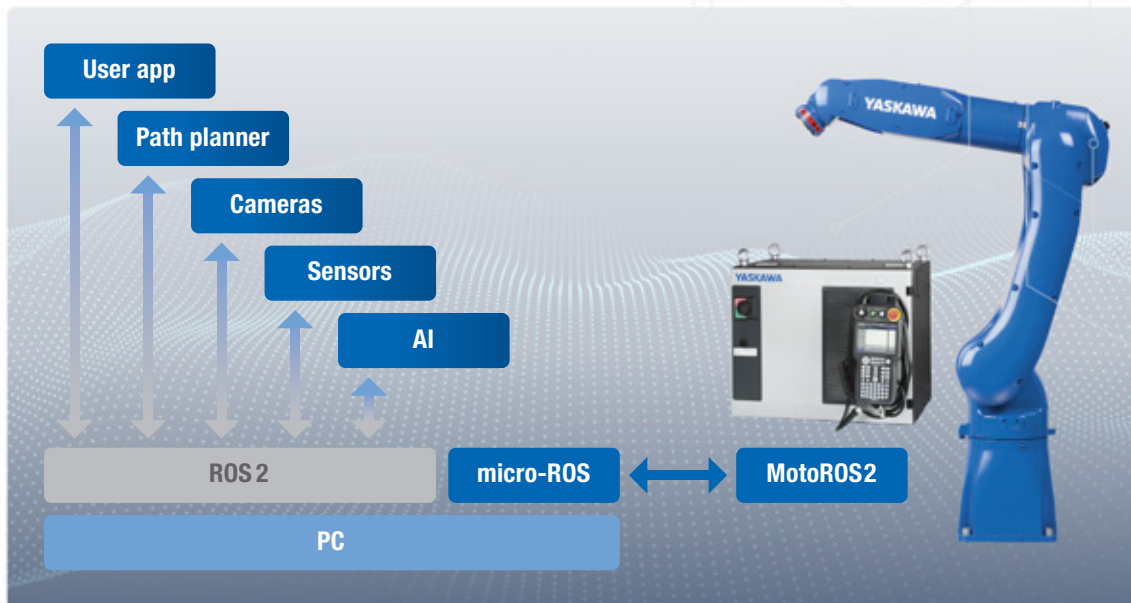
DX200



**WIE ES FUNKTIONIERT:**

Die Steuerung von Yaskawa ist eine native ROS-Hardware, auf der MotoROS2 installiert und betrieben werden kann.

Aufgrund der Hardware-Spezifikationen verwenden wir micro-ROS als Kommunikationsbrücke zwischen MotoROS2 und Ihrer ROS 2-Anwendung. Zusammen mit dem motoros2\_interfaces Repository ist MotoROS2 alles, was benötigt wird, um eine Yaskawa Robotersteuerung durch eine ROS 2-Anwendung zu steuern.



**MotoROS2**



Weitere Informationen sowie Repository und Download auf GitHub:

<https://github.com/Yaskawa-Global/motoros2>

**Yaskawa Europe GmbH**

Robotics Division  
Yaskawastraße 1  
85391 Allershausen

Tel. +49 (0) 8166 90-0  
robotics@yaskawa.eu  
www.yaskawa.eu



MotoROS2  
A-05-2024, A-No. 231049