



Angebot:

Bachelor-/Masterarbeit im Labor für Robotik und virtuelle Systeme

Titel: Kommandierung industrieller Robotik per Handkraft



(Quelle: Fa. MRK)

Ausgangssituation:

Roboter stehen inzwischen nicht nur bei großer Serie im Einsatz, sondern werden zunehmend auch in handwerklich geprägten Betrieben für die automatisierte Umsetzung mittlerer Stückzahlen eingesetzt. Insbesondere hier gilt es die Programmierung „kinderleicht“ und flink zu gestalten, was das händische Führen des Roboters als HMI (Human-Machine-Interface) nahe legt.

Inzwischen werden die dazu notwendigen Kraft-Momenten-Sensoren zu darstellbaren Konditionen am Markt angeboten.

Aufgabe:

Ein Kraft-Momenten-Sensor soll in die Steuerung eines unserer Roboter in der Weise eingebunden werden, dass dieser durch direktes Einbringen einer Handkraft am Roboterkopf in seiner Pose verändert werden kann.

Kontakt: Matthias Haag und Bernd Röth