Analyse der Absolutgenauigkeit von Industrierobotern

Untersuchung der Positionsgenauigkeit von Robotern mithilfe der RoboDK-Kalibrierungslizenz. Ziel ist es, die Abweichung zwischen Soll- und Ist-Position zu quantifizieren.

- Einführung in RoboDK und Kalibrierverfahren
- Durchführung von Messreihen an verschiedenen Robotern
- Auswertung und Visualisierung der Genauigkeitsdaten

Kontakt

M.Sc. Jacques Biltgen

Tel.: +49 381 49682-683

jacques.biltgen@igp.fraunhofer.de

© Fraunhofer

Universität Rostock Traditio et Innovatio

Fraunhofer IGP