

Kalibrierverfahren für Industrieroboter

Beschreibung und Bewertung verschiedener Kalibrierverfahren (z. B. geometrisch, kinematisch, dynamisch) mit Fokus auf praktische Umsetzung mit RoboDK.

- Literaturrecherche zu Kalibrierverfahren
- Durchführung eines Kalibrierprozesses mit RoboDK
- Vergleich der Genauigkeit vor und nach Kalibrierung

Kontakt

M.Sc. Jacques Biltgen

Tel.: +49 381 49682-683

jacques.biltgen@igp.fraunhofer.de