Untersuchung Methoden zur Bestimmung der Wiederholgenauigkeit von Industrierobotern

Ziel ist es, einfache und praxistaugliche Methoden zur Messung der Wiederholgenauigkeit von Robotern in Bestandsanlagen zu identifizieren und zu testen. Dabei sollen sowohl manuelle als auch digitale Verfahren (z. B. mit RoboDK) betrachtet werden.

- Recherche zu Messmethoden (z. B. Messuhr, Kamera, Simulation)
- Durchführung von Wiederholtests an einem oder mehreren Robotern
- Vergleich der Messergebnisse
- Bewertung der Praxistauglichkeit der Methoden

Kontakt

M.Sc. Jacques Biltgen

Tel.: +49 381 49682-683

jacques.biltgen@igp.fraunhofer.de

© Fraunhofer

Universität Rostock Traditio et Innovatio

Fraunhofer IGP