Simulative Bewertung von Roboterbahnen mit RoboDK

Ziel ist es, Roboterbahnen hinsichtlich Erreichbarkeit, Singularitäten und Bewegungsqualität simulativ zu analysieren. Dabei sollen verschiedene Werkstückpositionen und Werkzeugorientierungen getestet werden.

- Aufbau eines digitalen Zwillings in RoboDK
- Simulation typischer Bewegungsabläufe
- Bewertung von Erreichbarkeit und Bewegungsqualität
- Ableitung von Optimierungsempfehlungen

Kontakt

M.Sc. Jacques Biltgen

Tel.: +49 381 49682-683

jacques.biltgen@igp.fraunhofer.de

© Fraunhofer

Universität Rostock Traditio et Innovatio

LPL

Fraunhofer IGP