



Beschaffung einer selbstfahrenden Plattform mit gekoppelter Robotertechnik



Montage 4.0

► Projektbeschreibung

Für die im Fördervolumen enthaltene Ausstattung der Modellfabrik wird eine selbstfahrende Plattform mit gekoppelter Robotertechnik samt Greifer-Equipment beschafft.

► Projektziele

Beschaffung und Inbetriebnahme der selbstfahrenden Plattform mit gekoppelter Robotertechnik

► Projektergebnisse

Das Beschaffungsprojekt ist ein wichtiger Baustein für die Modellfabrik sowie Handlungsfelder wie bspw. Montage 4.0. Das fahrerlose Transportsystem der Firma MIR in Kombination mit einem kollaborierenden Roboterarm der Firma Universal Robots ist in der Lage eine Nutzlast von ca. 70 kg mit einer max. Geschwindigkeit von 1,5 m/s zu bewegen. Die am Roboterarm installierte Kamera- und Greifertechnik dient zur Umsetzung verschiedener Handhabungstätigkeiten, die in den Projekten des Inno Hubs geplant sind und durchgeführt werden. Die Reichweite des Roboterarm beträgt ca. 850mm, sodass Aufgaben der Maschinenbestückung und kollaborative Montage- oder Handhabungstätigkeiten von Bauteilen mit einem Gewicht von bis zu 3 kg ausführbar sind. Erst Projektideen zum Handling kleiner Bearbeitungswerkzeuge sind bereits in der Pipeline.



Prof. Dr. Florian Zwanzig



Manuel Hecker



Start: Juli 2020

Ende: Feb 2021

