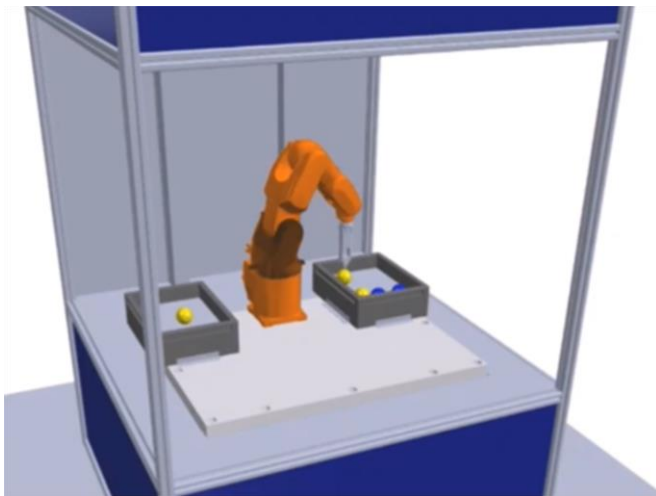


>> Projekt „Pfad- und Greifplanung eines Roboters in 3D für Bin Picking Anwendungen“

Die passenden Berechnungen von Roboterpfad sowie Greifpunkt sind für einen kollisionsfreien und somit stabilen Ablauf eines Bin Picking Systems unumgänglich.

Im Zuge dieser Masterarbeit soll eine Möglichkeit ermittelt und implementiert werden, die Kollisionskontrolle unserer Bin Picking Anwendung in unserer eigenen Anlagensimulation zu integrieren und die Auswahl des besten Greifpunktes zu treffen.



Aufgabenbeschreibung

- ▣ **Recherche Stand der Technik**
Stand der Technik für Bahnplanung und Kollisionskontrolle.
- ▣ **Implementierung der Kollisionskontrolle**
Simulation des Roboters bzw. des Greifers in unserer Anlagensimulation. Ermittlung der möglichen Kollisionen mit der Umgebung. Bestimmung der idealen Roboterbahn.
- ▣ **Auswahl des besten Greifpunktes**
Bauteile können mehrere mögliche Greifpunkte besitzen. Die Vorgabe der möglichen Greifpunkte sollte in der CAD Datei des Bauteiles möglich sein. In Kombination mit der Kollisionskontrolle soll dann die Auswahl des besten Greifpunktes getroffen werden.

Ergreife Deine Chance und melde Dich bei uns unter info@eberle.at oder telefonisch unter **05572 55580**. Wir freuen uns auf Deine (m/w) Bewerbung.



6850 Dornbirn
Schwefel 87a
+43 5572 55580
info@eberle.at
www.eberle.at

Leitsysteme und Prozessvisualisierung
Steuerungsintegration in Unternehmensinformatik
Roboterautomation
Bildverarbeitung
Prozess tuning