

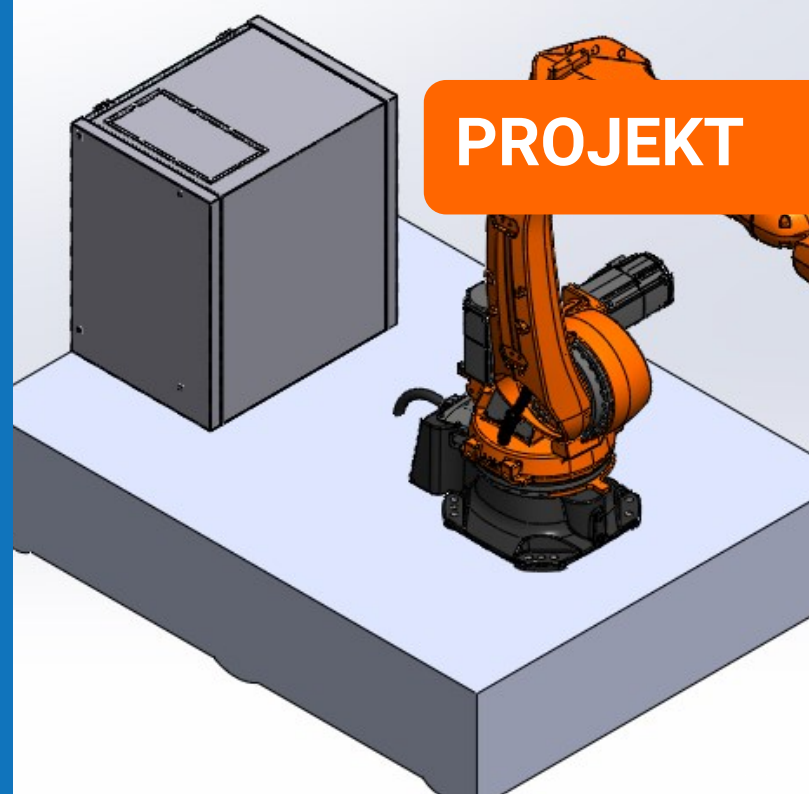
Entwicklung eines autonomen Bohrroboters

Es gibt Produkte oder ganze Anlagen, bei welchen im zusammengebauten Zustand Gewinde und Bohrungen erstellt werden müssen.

Da die Anlagen oder Produkte ganze Fabriken einnehmen können, beansprucht die Vermessung und das Ausführen der Bearbeitungen sehr viel Zeit.

Inhalt dieses Projekts ist die Ausarbeitung eines kameragesteuerten, autonom fahrbaren Bohrroboters, der anhand von 3D-Daten und Scans die Bearbeitungen ausführen kann.

Bewerbung an
info@eberle.at



Aufgabenbeschreibung

- Recherche der geeigneten Technologien für die Energiezuführung eines autonomen Bohrroboters
- Untersuchen der Sicherheitsschnittstelle Mensch-Maschine—ist der Roboter kollaborativ?
- Ausarbeiten einer geeigneten Bohrtechnologie. Stichworte: Späne, Werkzeugwechsel, Gewinde schneiden
- Simulationen über Erreichbarkeit verschiedenster Positionen mittels 6-Achs-Robotern
- Entwicklung eines ersten grundlegenden Konstruktionskonzept