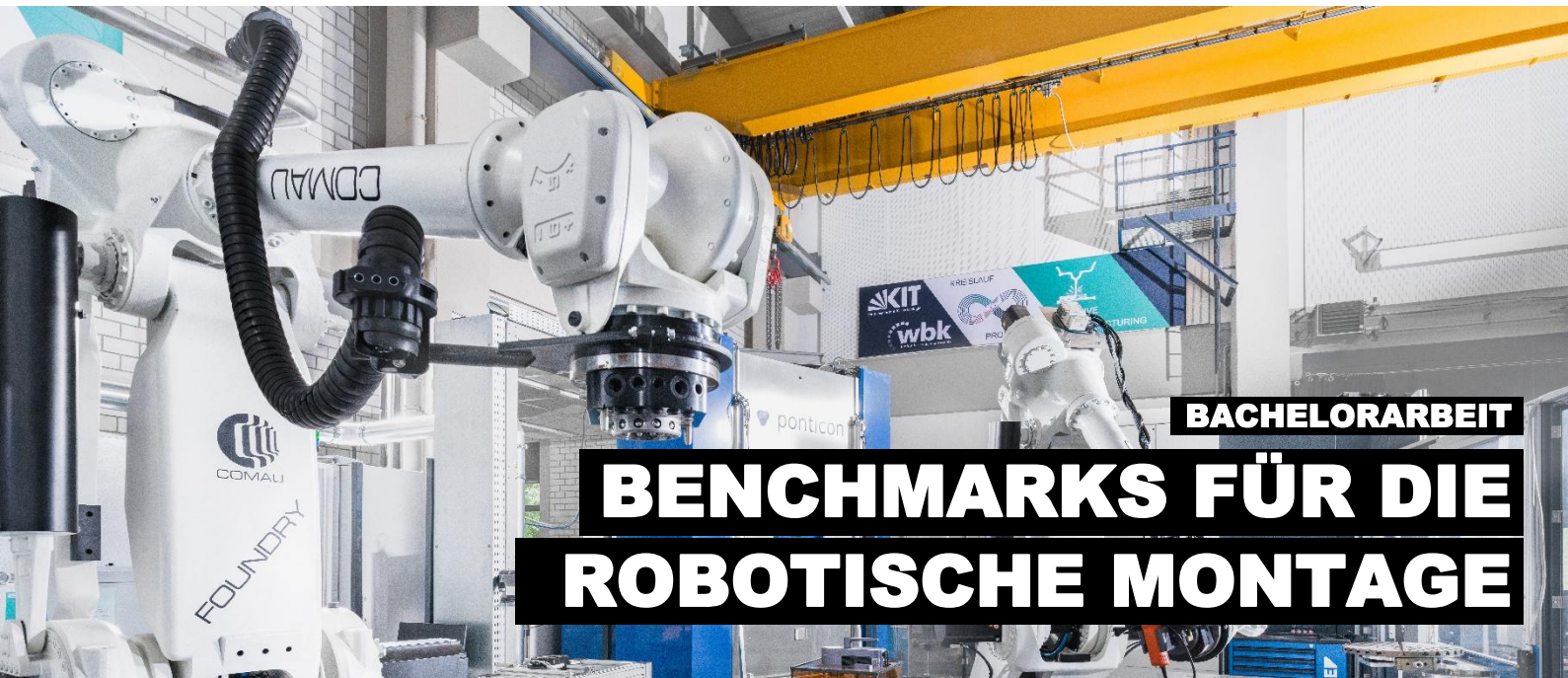




©Bramsiepe -wbk

BESCHREIBUNG

Für die Kreislaufproduktion werden zunehmend Prozesse wie das Lösen von Schraub- und Fügeverbindungen sowie der Einsatz von Power Tools robotisch automatisiert. Bisher fehlt ein Überblick, welche Produkte, Prozesse und Datensätze dafür besonders relevant sind.

Ziel dieser Arbeit ist es, relevante Produkte, Prozesse und öffentlich verfügbare Datensätze für die robotische De- und Remontage zu identifizieren und ausgewählte Datensätze auf unseren Robotern zu testen.

Interesse? Fragen? Melde dich gerne bei mir!

AUFGABEN

- Recherche zu relevanten Produkten und Prozessen der De- und Remontage (z. B. Schrauben, Power Tools, Fügeverbindungen)
- Recherche und Bewertung verfügbarer Benchmark-Datensätze
- Test ausgewählter Datensätze in der Roboterzelle

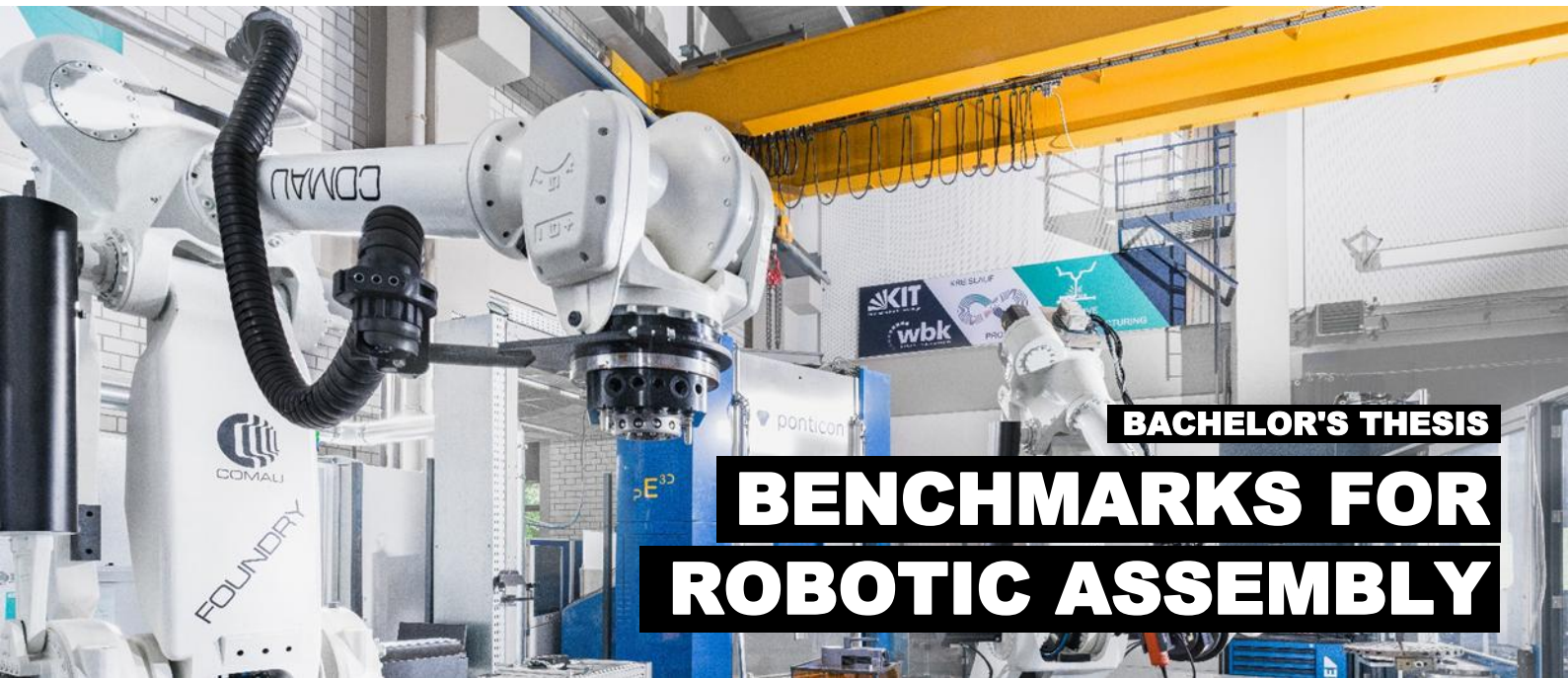
WEITERE INFORMATIONEN

- Beginn: Nach Absprache
- Fachrichtung: WiWi, Mechatronik, Maschinenbau, Robotik, ...
- Sprache: Deutsch / Englisch

KONTAKT



M.Sc. Max Goebels
Gebäude 70.16 R025
Tel.: +49 1523 950 2602
E-Mail: Max.Goebels@kit.edu



DESCRIPTION

Circular production increasingly relies on robotic automation of processes such as loosening screw and joint connections and handling power tools. So far, there is no clear overview of which products, processes, and datasets are most relevant for this.

The goal of this thesis is to identify relevant products, processes, and publicly available datasets for robotic disassembly and reassembly, and to test selected datasets on our robots .

Interested? Questions? Feel free to contact me!

TASKS

- Research relevant products and processes in disassembly/reassembly (e.g. screws, power tools, joining processes)
- Research and evaluate available benchmark datasets
- Test selected datasets in the robot cell

FURTHER INFORMATION

- Start: By arrangement
- Field of study: WiWi, Mechatronics, Mechanical Engineering, Robotics, etc.
- Language: German / English

CONTACT



M.Sc. Max Goebels
Building 70.16 R025
Tel.: +49 1523 950 2602
E-Mail: Max.Goebels@kit.edu