



© KIT\Bramsiepe

BESCHREIBUNG

Das Greifen biegeschlaffer Bauteile stellt eine besondere Herausforderung in der industriellen Automatisierung dar. Im Rahmen dieser Arbeit soll ein robotischer Greifer entwickelt werden, der gezielt auf die Anforderungen solcher flexibler Objekte zugeschnitten ist. Die Aufgabe bietet die Möglichkeit, praxisnah an einem aktuellen Problem eines Industriepartners zu arbeiten und dabei umfassende Erfahrungen im Bereich Robotik und Automatisierungstechnik zu sammeln. Im Zentrum der Arbeit steht die ganzheitliche Entwicklung eines Greifers – von der ersten Idee bis zur experimentellen Validierung. Alle Experimente finden mit einem kollaborativen Roboter in der Karlsruher Forschungsfabrik statt, in der praxisnahe Forschung an realen Fertigungsverfahren vorangetrieben wird.

Habe ich dein Interesse geweckt? Schick mir gern ein kurzes Motivationsschreiben und deinen Notenspiegel. Ich freue mich sehr mit dir in einem persönlichen Gespräch deine Aufgaben zu präzisieren.

AUFGABEN

- Analyse der Anforderungen an das Greifsystem
- Konzeptionierung und Auswahl eines Greifsystems
- Montage und Inbetriebnahme des Greifers
- Validierung mithilfe eines kollaborativen Roboters

BEWERBERPROFIL:

- Interesse an Robotik
- Interesse an praktischen ingenieurwissenschaftlichen Fragestellungen
- Selbstständigkeit und Eigeninitiative

WEITERE INFORMATIONEN:

- Beginn: ab sofort
- Fachrichtung: Maschinenbau, Mechatronik, Elektrotechnik o. Ä.

KONTAKT

Tim Klein, M.Sc.
Geb. 70.16, Raum 025
Tel.: +49 1523 950 2588
E-Mail: tim.klein@kit.edu

