

Bachelor-, Seminar- oder Masterarbeit

Entwicklung eines Konfigurators für Robotersysteme



Roboter nehmen durch ihre **Wandlungsfähigkeit** einen immer höheren Stellenwert in der Automatisierungstechnik ein. Gleichzeitig erhöht die Variantenvielfalt die **Komplexität** bei der Planung solcher Automatisierungslösungen. Im Rahmen des laufenden Forschungsprojekts **ROBOTOP** (<https://robotop-konfigurator.de>) mit zahlreichen Partnern aus der Industrie wird deshalb eine **Konfigurationsplattform** entwickelt, mit der, vergleichbar mit einem Autokonfigurator, Robotersysteme für **kundenindividuelle Automatisierungslösungen** zusammengestellt werden können.

Im Rahmen einer Abschlussarbeit soll ein bereits entwickelter erster Prototyp weiterentwickelt und verbessert werden. Der Inhalt und die genaue Aufgabenstellung können in einem persönlichen Gespräch abgestimmt werden.



Kontakt

Philipp Gönnheimer
Geb. 50.36, Raum 015
Tel: +49 1523 9502578
Mail: philipp.goennheimer@kit.edu

Anforderungen

- Interesse an Industrie 4.0 und Produktionstechnik
- Kreativität, Engagement und Selbstständigkeit
- Vorkenntnisse wünschenswert

Start, Dauer, Fachrichtung

Beginn: Starttermin flexibel
Dauer: 3-6 Monate
Fachrichtung: Maschinenbau, Mechatronik, Elektrotechnik, Informatik, Wirtschaftsingenieurwesen

Bildquelle: ROBOTOP-Konfigurator