UIP10-TU - KOROS- Kollaborierendes Robotersystem

Zusammenfassung

Anschaffung eines kollaborierenden Robotersystems, das aus mobilen menschenähnlichen und zwei fixen Robotern besteht, um die Interaktionen zwischen Robotern mit Robotern sowie die von Robotern mit Menschen eingehend analysieren zu können. Das System mit hochdynamischen und fix montierten nachgiebigen Roboterarmen, das auch in der Nähe von Menschen sicher verwendet werden und mit Menschen interagieren kann, bildet die Möglichkeit, eine Vielzahl hochaktueller Fragestellungen zu untersuchen. Dies wird durch die Beteiligung von Arbeitsgruppen aus neun Instituten und vier Fakultäten der TU unterstrichen (Architektur/ Raumplanung, Elektrotechnik und Informationstechnik, Informatik, Maschinenwesen und Betriebswissenschaften.
Diese Infrastrukturinvestition stellt neben einem wesentlichen Impuls für die Forschungsarbeiten der TU auch einen wichtigen Impuls für den Wirtschaftsstandort dar. Der Trend vieler Unternehmen in Richtung Automatisierung mit Hilfe flexibler und mobiler Roboter, die die Arbeiter bei laufenden Aufgaben unterstützen, bietet vielfältige Kooperationsmöglichkeiten mit der Industrie.
Weiters sollen entsprechende Forschungsarbeiten einer breiten Öffentlichkeit vorgestellt werden.

Principal Investigator:

Institution: Vienna University of Technology

Status: Abgeschlossen (–)

Weiterführende Links zu den beteiligten Personen und zum Projekt finden Sie unter
https://www.wwtf.at/funding/programmes/uip/UIP10-TU/