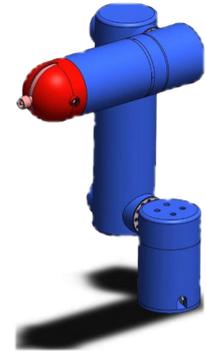




Masterarbeit

Ausschreibung Graz, 18.06.2019

Kraft-/Drehmomentmessung und Implementierung in Sicherheitssteuerung



Für das Projekt **Robot Open Source Application** „ROSA“ soll für den kollaborativen Betrieb eine zentrale Kraftmessung realisiert werden. Durch die Messung aller sechs Komponenten sollen Rückschlüsse über Kollisionen getroffen werden und eine Notabschaltung eingeleitet werden. Die Möglichkeiten einer zentralen und direkten Messung sind zu vergleichen und nach einer Bewertung umzusetzen. Dabei sind die im Betrieb auftretenden Kräfte sinnvoll zu filtern um den Betrieb nicht zu behindern.

| | |
|----------------|---|
| Beginn | ab sofort |
| Dauer | ca. 6 Monate |
| Kontakt | Dipl.-Ing. Philipp Eisele philipp.eisele@tugraz.at |