



Future Work Lab

KOLLABORATION MIT DEM GROSSROBOTER



© Fraunhofer IPA

Beschreibung

- Wie können Mensch und Roboter auf engem Raum unter Berücksichtigung der Aspekte Sicherheit, Ergonomie und einer dynamischen Arbeitsteilung zusammenarbeiten?
- Der Demonstrator zeigt einen Teilprozess der Fertigung eines Durchflusssensors. Der Roboter unterstützt den Werker in der Handhabung und Positionierung der Bauteile.
- Durch optisch nicht-trennende Schutzeinrichtungen und den Einsatz eines Schwerlast-Roboters werden neuartige, wandlungsfähige Fertigungsszenarien ermöglicht.

Veränderung der Arbeit

- Roboter ermöglicht ein ergonomisches und individuelles Gestalten der Arbeitstätigkeit.
- Werker übernimmt mehr Verantwortung für seinen Arbeitsraum im Hinblick auf Gefährdung von Mitarbeitern.
- Vereinfachung der Arbeitsaufgabe

Mehrwert und Nutzen

- Steigerung der Ergonomie bei Handhabungs- und Schweißprozessen
- Mensch und Roboter überwachen gegenseitig ihr Arbeitsergebnis, das führt zur Erhöhung der Qualität.
- Platz- und damit Kostenersparnis durch Arbeit im gleichen Arbeitsraum

Kontakt

Dipl.-Ing. Thomas Dietz

Fraunhofer IPA
Nobelstraße 12
70569 Stuttgart

Telefon +49 711 970-1152
thomas.dietz@ipa.fraunhofer.de

www.futureworklab.de

