



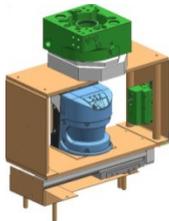
Peter Zürcher

Entwicklung eines Robotergrifiers für das Handling von Steinen

Studierender	Peter Zürcher
Dozentin	Prof. Dr. Agathe Koller - Hodac
Themengebiet	Mechatronik und Automatisierungstechnik
Projektpartner	R-O-B Technologies AG
Studienarbeit im Frühlingssemester 2011	



Blechkonstruktion



Fräskonstruktion

Aufgabenstellung: Die R-O-B Technologies AG der Greifer nicht nur Steinmodule greift, sondern auch Holzlatten, deren Ausbildung länglich ist.

sind spezialisiert in der flexiblen Fertigung von Bauelementen mit frei wählbaren Motiven. Diese Elemente werden mit einem Industrieroboter gebaut.

Ziel der Arbeit: Es soll ein Robotergriferer konzipiert werden, welcher Backsteine aus verschiedenen Dimensionen flexibel transportieren und ablegen kann. Desweiteren ist auch geplant, dass

Lösung: Mittels eines Mechanismus bestehend aus einem servopneumatischen Positioniersystem, wurde ein mechanischer Greifer entwickelt, um Gegenstände ab 27.8 bis 302.8 mm greifen zu können. Durch die Kraft- und Positionsregelung ist der Greifer in der Lage, neben Backstein auch Holz und Styropor zu greifen.