HiWi-Stelle / Projektmodul

Offline-Roboterprogrammierung für die roboter-basierte Komponentenprüfung

Aktuell wird am ISSE an einem roboter-basierten Prüfstand für die zerstörende Bauteilprüfung geforscht. Der Prüfstand besteht aus zwei 6-Achs-Robotern (KUKA KR 1000 titan) und einer einer Axialbelastungseinheit. Dieses Konzept bietet völlig neue Freiheitsgrade zur Umsetzung von Komponentenprüfungen mit sehr flexiblen äußeren Lastvektoren, die durch die Roboter aufgebracht werden.

In der hier beschriebenen HiWi-Stelle (bzw. dem Projektmodul oder Forschungsmodul) soll die Anlage nun in die Offline-Programmier- und Simulationssoftware RoboDK integriert werden. Anschließend sollen die Roboter offline programmiert werden und die Funktion an der realen Anlage gestestet werden.

Erfahrung mit 3D-Visualisierungstools (CAD/Meshes) und Roboterprogrammierung von Vorteil.
Die Arbeit kann weitgehend per Remote bearbeitet werden.

Bei Interesse melden Sie sich gerne bei:
Julian Hanke
hanke@isse.de