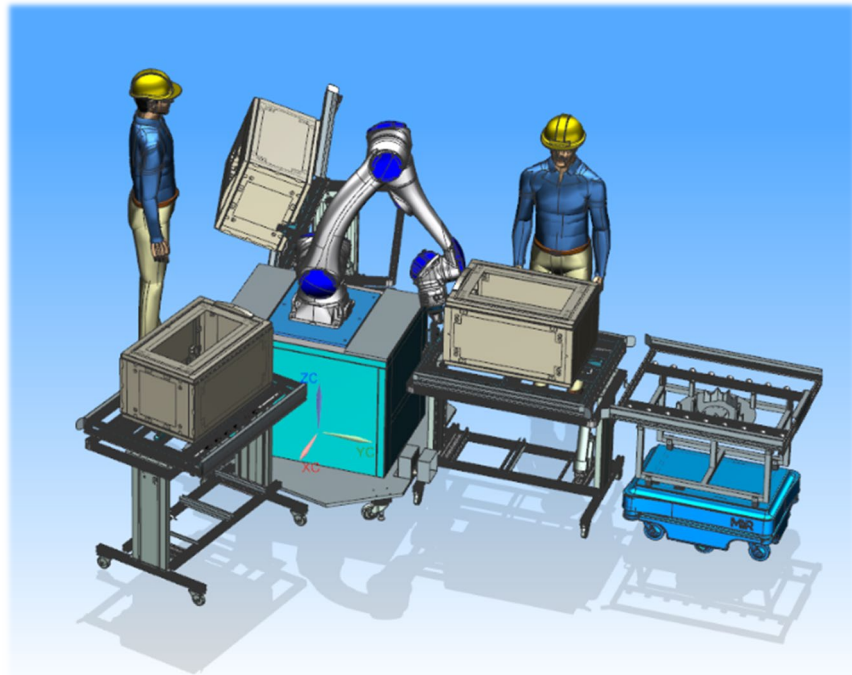


Kollaborativer Mensch- Roboter- Arbeitsplatz



| | |
|-----------------------|--|
| Student/en/in | Renato Muri, Pascal Siegrist |
| Experte/in | Prof. Heinrich Schwarzenbach |
| Dozent/in | Remo Lauener |
| Auftraggeber/in | Swiss Smart Factory |
| Fachrichtung | Maschinenbau |
| Abschlussjahr | 2020 |
| Ausgangslage | Im Rahmen des DIMOFAC Projekt will die Firma Swiss Smart Factory Elektroschaltschränke mit Hilfe eines kollaborativen Roboters teilautomatisiert herstellen und somit die Digitalisierung in diesen Prozess einbringen |
| Aufgabenstellung/Ziel | Das Ziel dieser Arbeit ist es, das Layout für ein kollaborativen Arbeitsplatz, unter Einhaltung geltender Normen der Arbeitssicherheit und Ergonomie, zu gestalten. Dazu gehört auch die Konstruktion eines Arbeitstisches und der Aufbau des Transportroboters. |
| Ergebnisse/Nutzen | Das erarbeitete Konzept liefert die Grundbasis für die Realisierung des kollaborativen Arbeitsplatzes. Somit kann ein wesentlicher Beitrag zum Erfolg des Projektes Dimofac beigetragen werden und eine Integration in die Industrie 4.0 stattfinden. |