

Vortrag

Thema

Entwicklung eines Sensorkonzepts für eine Roboterhand mit praktischer Vorführung im Anschluss

Referenten : Matthias Arndt

Zeit: Montag der 12. 11. 2007 von 16:00 Uhr bis 17:00 Uhr

Ort : Übungsraum/Labor Technische Informatik, Institut für Mathematik,
Raum 09/10

Der Referent hat an den Finger des Industrieroboters Sensoren für eine adaptive Steuerung angebaut, die über einen Mikrocontroller und weiter über den CAN-Bus mit dem übrigen System gekoppelt sind. Teilthemen des Vortrags werden sein:

- das Sensorkonzept
- die technische Realisierung und
- die Steuersoftware.

Alle Interessenten sind herzlich eingeladen.

G. Kemnitz