

Kollaborativer Arbeitsplatz



Student*in	Samuel Büttler & Dario Rubitschung
Expert*in	Torsten Mähne
Dozent*in	Matthias Studer
Auftraggeber*in	Marc Liechti Zesar.ch AG
Fachrichtung	Systemtechnik Mechatronik
Abschlussjahr	2021
Ausgangslage	Die Firma Zesar.ch AG besitzt den Kollaborativen Roboter Panda des Herstellers Franka Emika. Das Ziel dieser Diplomarbeit liegt darin, den Roboter möglichst praktisch in mögliche Produktionsabläufe der Firma Zesar.ch zu integrieren. Der Roboter ist ein Kollaborativer Roboter und sollte daher mit den Arbeitern zusammenarbeiten.
Aufgabenstellung/Ziel	Mit dieser Diplomarbeit werden eine oder mehrere der evaluierten Anwendungen umgesetzt, getestet und der Firma Zesar.ch vorgestellt. Es soll ein funktionsfähiger und getesteter Prototyp entstehen, welcher einen oder mehrere Handarbeitsplätze in der Serienproduktion von Zesar.ch vereinfacht.
Ergebnisse/Nutzen	Das Projektteam erarbeitet mit dieser Diplomarbeit drei Prototyp-Handarbeitsplätze. Die Prototypen zeigten der Firma Zesar.ch den möglichen Einsatz ihres Kollaborativen Roboters. Die Prototypen sind jedoch nicht industriell nutzbar und müssten noch weiter verfeinert werden.