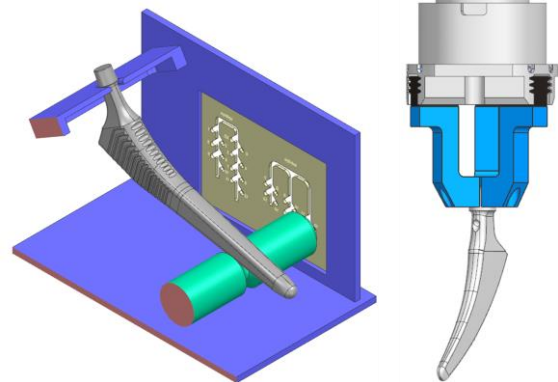


Konzept zum Greifen und Transportieren von Hüftschäften



Student*in	Rick Flückiger
Fachrichtung	Maschinenbau Konstruktionstechnik
Abschlussjahr	2023
Experte*in	Thomas Siegrist
Dozent*in	Markus Stämpfli
Auftraggeber*in (Unternehmen)	Mathys AG
Ausgangslage & Ziel (max. 300 Zeichen)	Innerhalb einer autonomen Fertigungszelle sollen diverse Greifersysteme und ein Warenträger konzeptioniert werden. Durch das Ablösen von Handarbeitsprozessen und Insourcing soll eine Erhöhung der Produktionsstunden und Minimierung der Risiken resultieren, da die Fertigungsstunden laut Prognose in Zukunft um rund 35% steigen werden.
Ergebnis & Nutzen (max. 350 Zeichen)	Für jede Greifsituation und für den Warenträger konnte eine Variante aufgrund der Anforderungen bis zum 3-D-Druck ausgearbeitet werden. Die daraus resultierenden jährlichen Ersparnisse durch das Ablösen von Handarbeiten belaufen sich auf >250'000 CHF und haben einen Payback von knapp zwei Jahren.

- Das Abstract darf NICHT auf der hftm-Homepage veröffentlicht werden.