

Entwicklung eines Greifers für den RoboCup Roboter Pro-tec

Fachrichtung

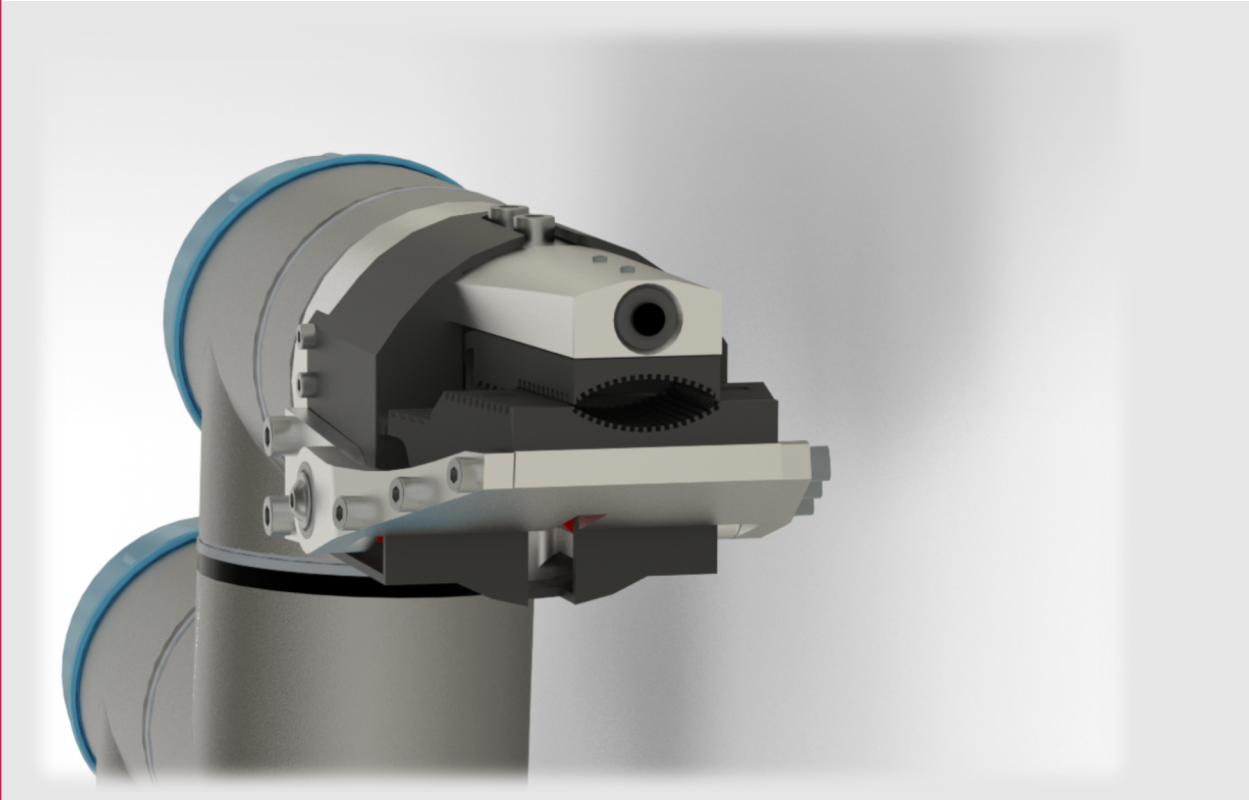
Maschinenbau -
Konstruktionstechnik

Auftraggeber

hftm

Experte/-in & Dozent/-in

Tanja Wyss &
Giuliano Soldati



Ausgangslage & Ziel

Der aktuelle Robotiq 2F-85 Greifer am UR5 ist für standardisierte Aufgaben geeignet, stösst im RoboCup jedoch bei komplexen Objekten und unstrukturierten Umgebungen an Grenzen. Ziel ist die Entwicklung eines Greifers, der zuverlässiger, flexibler und kräftiger arbeitet.

Ergebnis & Nutzen

Die Eigenentwicklung erfüllt die Anforderungen des RoboCup, ist robust und wartungsfreundlich. Sie bietet praxismgerechte Greifkraft, anpassbare TPU-Flächen und funktionale Zusatzfeatures bei rund einem Zehntel der Kosten des Robotiq. Damit steigt die Wettbewerbsfähigkeit erheblich.