

Manuelle mechanische Halterung für die Bewegung des Winbot OMNI

Fachrichtung

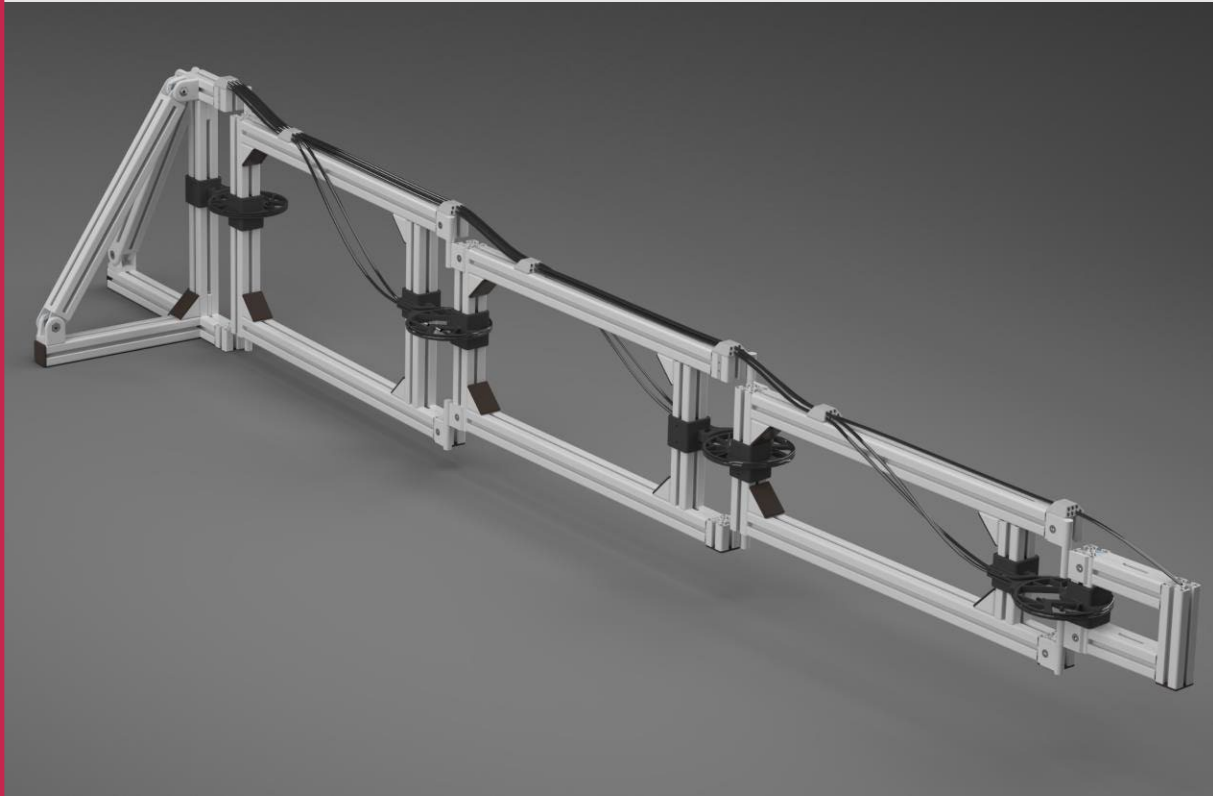
Maschinenbau –
Konstruktionstechnik

Auftraggeber

Technoshop – IUT

Experte/-in & Dozent/-in

Philippe Distel &
Christian Knuchel



Ausgangslage & Ziel

Entwicklung einer manuellen Halterung, um den Winbot OMNI durch eine Öffnung zwischen angrenzenden Fenstern zu bewegen. Ziel: eine leichte, einfache, sichere und elektronikfreie Lösung zu entwerfen.

Ergebnis & Nutzen

Drei Armvarianten wurden untersucht; die gewählte Version reduziert Masse und Kosten (–13 % und –24 % am Arm). Das System integriert Rücklaufsperrern, Saugnäpfe und Sicherheitsseile und ist transportabel sowie zuverlässig.