

Technische Universität
Chemnitz

Kalibriereinrichtung für ein Roboterhandgelenk

Diplomarbeit

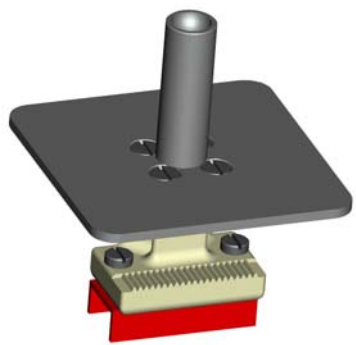
Fakultät: Maschinenbau
Professur: Mechatronische Antriebstechnik



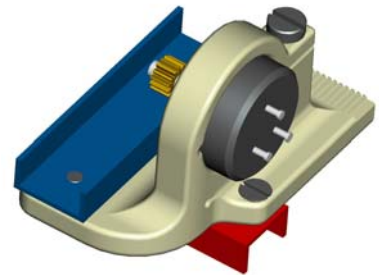
Konstruktion der Kalibriereinrichtung

1. Erstellung der Formteile (beige) mit Rapid-Prototyping
2. Herstellung der Kunststoffteile mittels Vakuumguss

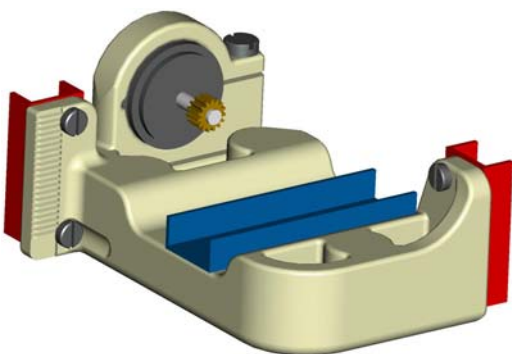
Baugruppe-1



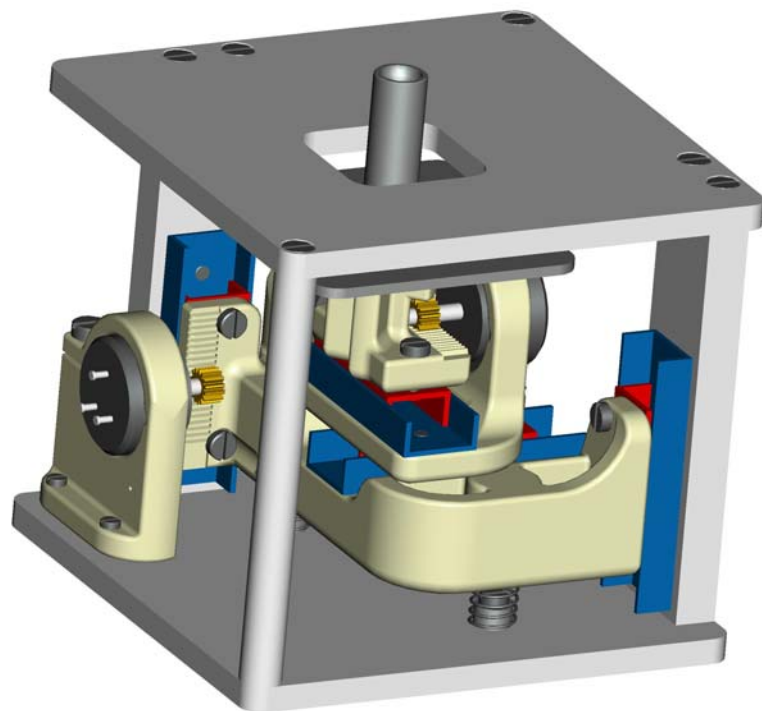
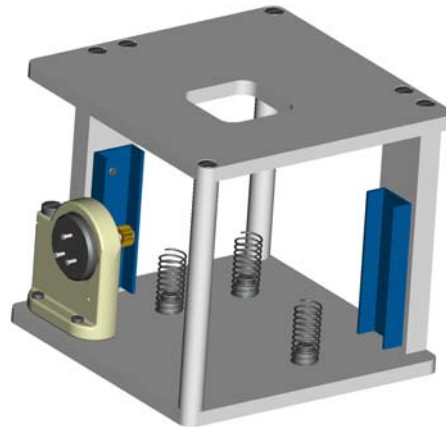
Baugruppe-2



Baugruppe-3

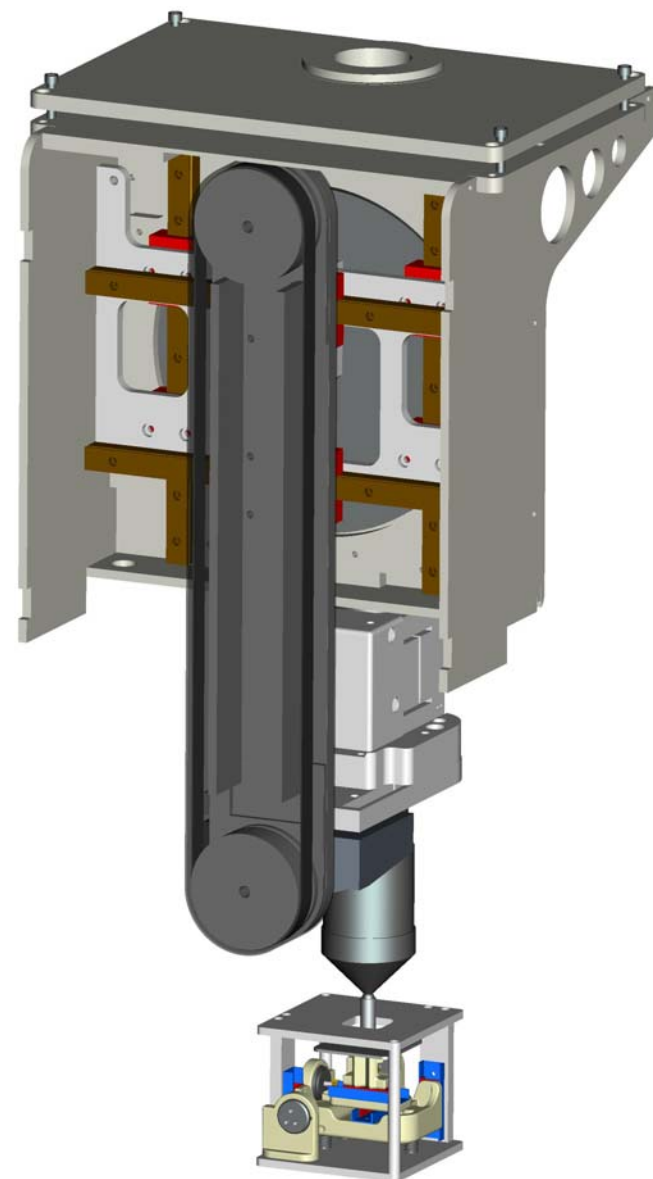


Baugruppe-4

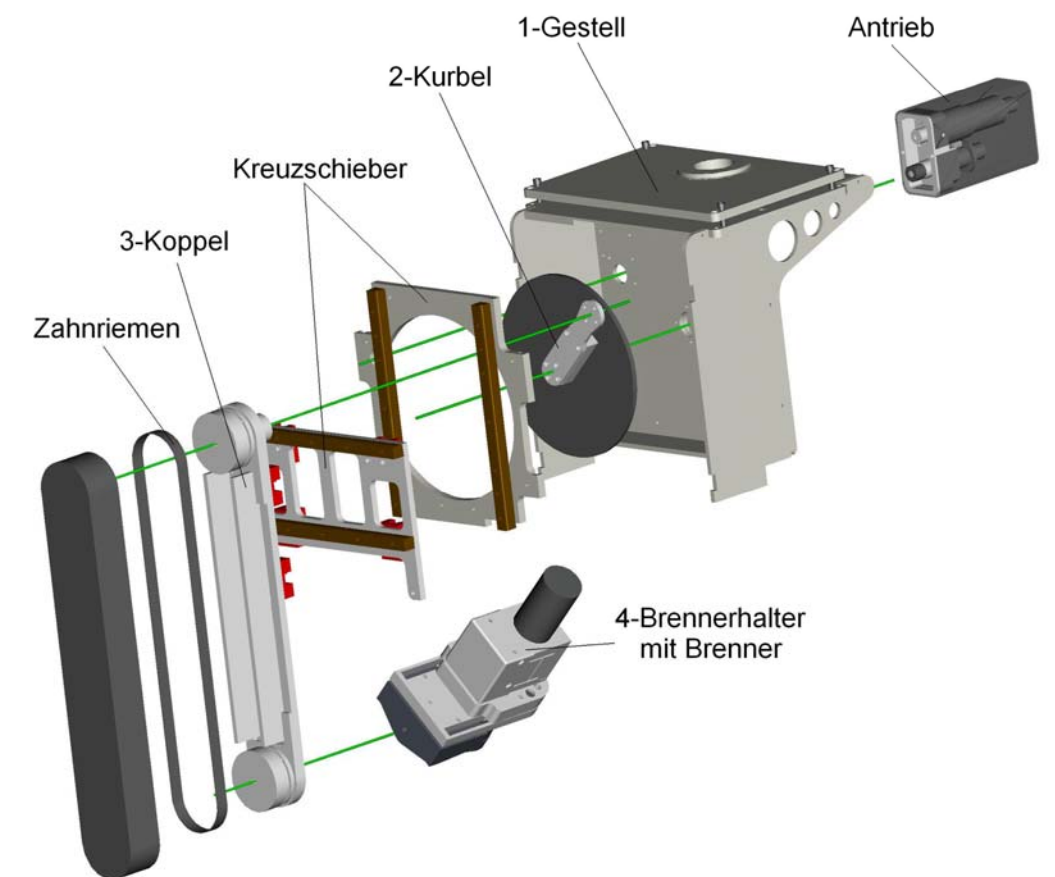


Kalibriervorgang

- bestehend aus zwei Bewegungen:
1. Schwenkbewegung des Brennerhalters mit der Koppel
 2. Drehbewegung des gesamten Gestells



Aufbau des ZIS-Roboterhandgelenks



Bearbeiter:
Betreuer:

cand. Ing. Ralf Wähler
Prof. Dr.-Ing. Maik Berger
Dr.-Ing. Jörg Müglitz

Datum:

September 2006