

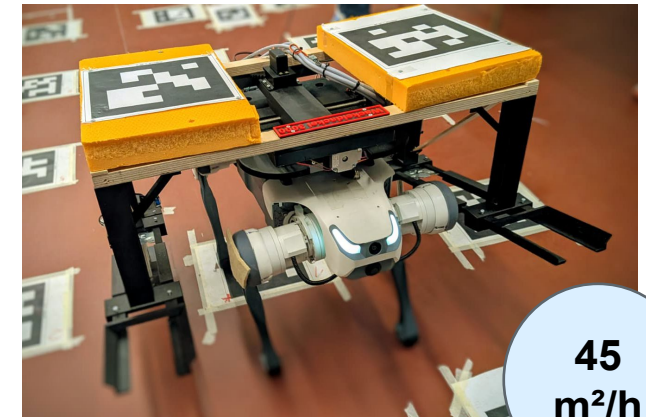
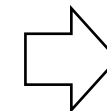
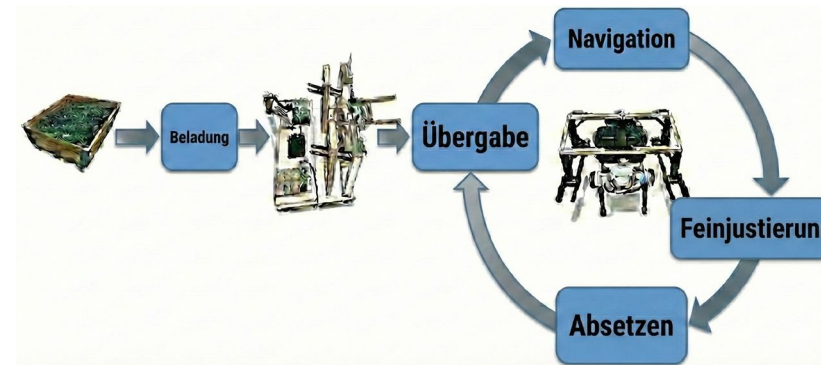
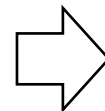
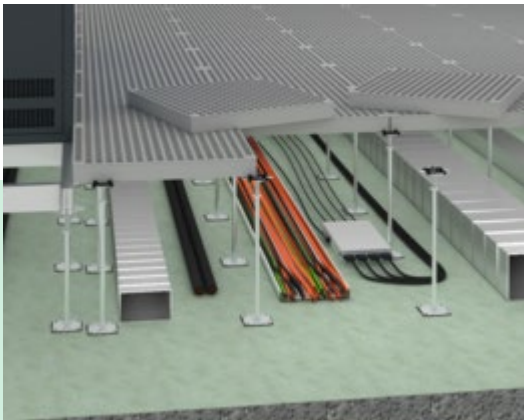
Leitung: CyberCraft Kolleg (gesamtes Team)

Projekt: Stützenplatzierung von Doppelböden mittels Roboter

Teamname: Wackeldackel 3000

Teammitglieder: A. Djurkovic, B. Sommer, V. Faltermaier, L. Dresel – **CCK-Studentenprojekt in Zusammenarbeit mit Lindner Group**

Mit dem „Wackeldackel 3000“ adressieren wir den Mangel an Montagekapazitäten und die hohe körperliche Belastung bei der Doppelboden-Installation. Der Anwendungsfall wurde von der Lindner Group gestellt und fachlich begleitet. Darauf aufbauend entstand ein erster Prototyp auf Basis eines vierbeinigen Roboters (Quadruped Robot) inklusive Sequenzier-Peripherie und einem abgestimmten Prozesskreislauf:



45
m²/h

Problem: Teil-Autonome Unterbodenmontage

Lösung: Prozess + Roboter

Ergebnis: funktionaler Prototyp & Validierung