

# Externe Projektarbeit: „Anbindung eines flexiblen Greifers“

Dipl.-Wi.-Ing. Dirk Ebert

D-67653 Kaiserslautern  
Gebäude 48, Raum 355

Telefon :+49 (0)631 205-2642  
Telefax :+49 (0)631 205-2649

E-Mail: [debert@informatik.uni-kl.de](mailto:debert@informatik.uni-kl.de)  
Http: [//resy.informatik.uni-kl.de/](http://resy.informatik.uni-kl.de/)

Datum: 18. Dezember 2002

Im **Rahmen** der Kooperation mit einem Industriepartner wird das flexible Greifen untersucht.

Das **Problem** ist dabei, dass mit herkömmlichen Greifern, nur eine eingeschränkte Klasse von Objekten gegriffen werden kann.

Die **Aufgabe** dieser Projektarbeit ist, einen flexiblen 3-Finger-Greifer an eine Robotersteuerung anzuschließen und eine Bibliothek mit elementaren Greifer-Operationen zu erstellen.

Dabei sind unter anderem folgende Teilprobleme zu lösen:

- Wie kann die Hand in die Robotersteuerung eingebunden werden?
- Welche Funktionen werden für spätere Anwendungen benötigt?
- Wie kann ein Roboterprogramm die Hand ansteuern?

Für die **Durchführung** wird ein/e motivierte/r Student/in gesucht mit Interesse an einer selbständigen Bearbeitung der obigen Aufgabenstellung. Die Implementierung erfolgt auf der Seite der Robotersteuerung in der Interpretersprache der Robotersteuerung.

**Geboten** wird eine interessante, experimentelle Arbeit. Sie bietet die Gelegenheit, Erfahrungen aus anderen Gebieten in die Robotik zu übertragen und ermöglicht Einblicke in die aktuelle industrielle Forschung bei einem der größten Roboterhersteller und in die Arbeitsgruppe RESY des Fachbereichs Informatik zu gewinnen.

Weitere **Details** können gerne erfragt werden bei Dipl.-Wi.-Ing. Dirk Ebert, Tel.: 205-2642, per e-Mail an [debert@informatik.uni-kl.de](mailto:debert@informatik.uni-kl.de) oder einfach mal hereinschauen im Raum 48/354 (gleich beim Dekanat bzw. der Fachschaft).

