

ONEPAGER

Seminararbeit/Abschlussarbeit

Thema: Entwicklung eines 4dof Quattro Parallelroboters

In der Arbeit soll der Gesamtaufbau eines Quattro Roboters entwickelt werden. Das Modell soll auf Basis eines bereits realisierten 6RUS-Roboters erfolgen:

(<https://www.youtube.com/watch?v=FpPnyyCAQM4&feature=youtu.be>)

APs

1. Einarbeitung in die Thematik
2. Fertigung eines Metallständers lt. Vorgabe (intern oder extern)
3. Modellierung der Arme, Motoraufnahmen und Grundplatte in Catia (Optimierung für 3D-Druck)
4. Programmierung der Inversen Kinematik
5. Fertigung der Komponenten (Ansteuerungsplatine lt. Vorgabe, Mechanik)
6. Zusammenbau
7. Dokumentation

Projektteam: 1-2 Personen mit Konstruktionserfahrung

