

Überblick: Entwürfe MRK-Arbeitsplatz

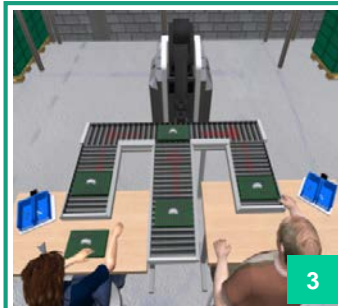
Mensch-Roboter-Kollaboration (MRK) für Schwerbehinderte

Überblick: Entwürfe des MRK-Arbeitsplatzes für die Düsenmontage



- Hohe Kollaborationsnähe zw. Mensch und Roboter
- Nutzung Geschwindigkeitsvorteil des Roboters
- Bearbeitung der Leisten des Sitznachbarn bei manueller Einschränkung links/rechts möglich
- Kooperation, Einlernen, Kommunikation

1



- Taktentkopplung durch Puffer über Rollenbahn
- Verringertes Akzeptanzrisiko durch vergrößerten Abstand zwischen Mitarbeiter und Roboter
- Transport der Werkstückträger über Gefälle der Rollenbahn

3



- Taktentkopplung zw. Mensch und Roboter durch Drehteller
- 90°-Drehung nach rechts zur Prüftätigkeit
- Räumlich getrennte Teilebearbeitung: keine Teilevermischung
- Beide Aufgaben mittig im Greifraum platziert

2



- Mittlere Kollaborationsnähe
- Niedrige Kosten und Komplexität durch einfache Gestaltung
- Flexible, individuelle Anordnung von Material und Werkzeug
- Face-to-face-Anordnung ermöglicht Kommunikation

4

Fotos: Ludmila Parsyak © Fraunhofer IAO

Interdisziplinäre und partizipative Entwicklung der MRK-Entwürfe

