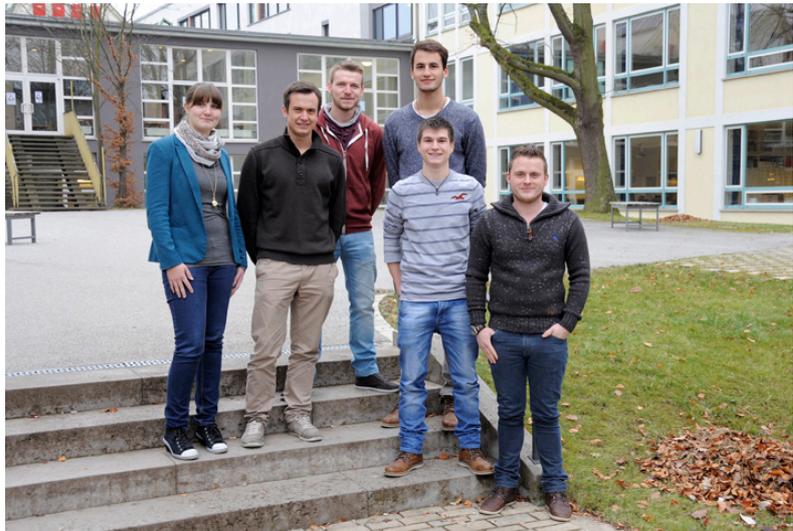


Projekt: Manipulator für Winkelschleifer

Projektursprung:

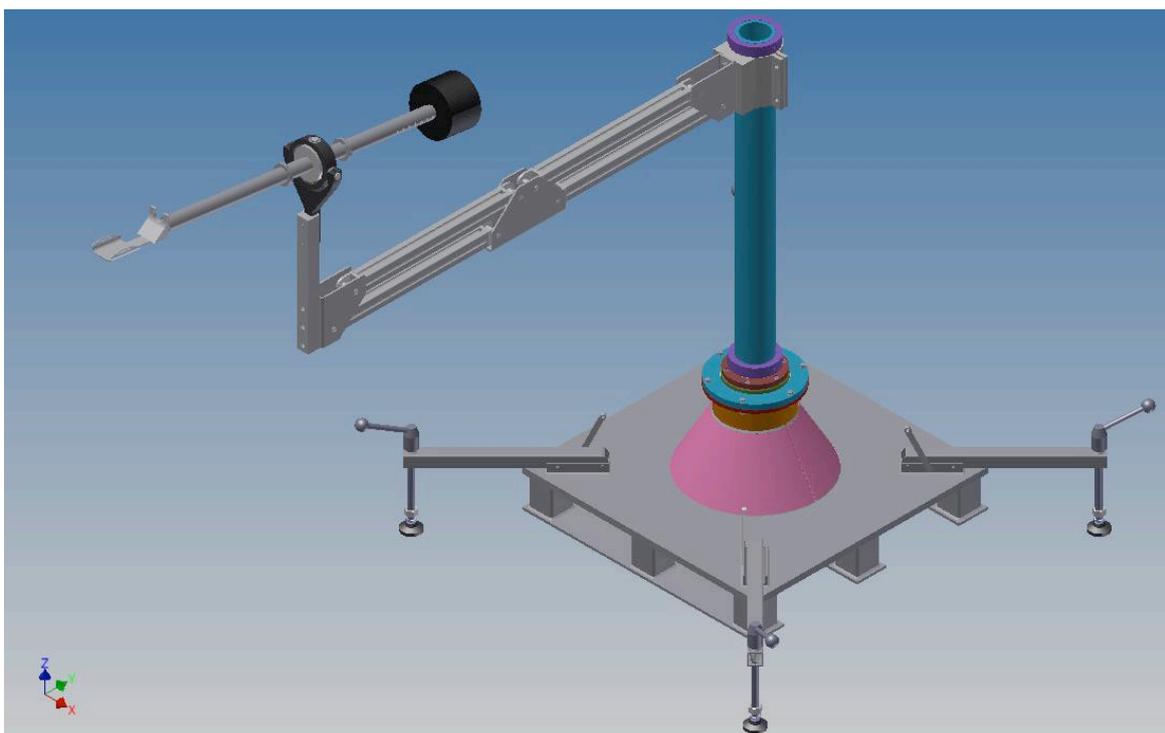
Unser Projektursprung liegt bei der Firma „Terex Cranes“ (früher Noell Mobile Systems GmbH) in Würzburg. Seit einigen Jahren hat sich diese Firma auf die Herstellung von sogenannten Portalstaplern (Straddle Carrier) spezialisiert. Mitte dieses Jahres nahm die Firma jedoch einen weiteren



umfangreichen Auftrag entgegen. Hierbei handelt es sich um die Herstellung von Querträgern für RTG-Krananlagen. Aufgrund dieser extremen Dimensionen (Länge: ca. 50m, Gewicht: 60t) dieser Träger, ist dieser Auftrag mit vielen Schleifarbeiten über Kopf verbunden. Aus dieser Problemstellung hat sich unser Projekt ergeben. Mit Hilfe unseres Manipulators sollen diese schwerfälligen Arbeiten erleichtert werden.

Projektbeschreibung:

Für Schleifarbeiten über Kopf soll ein Manipulator entwickelt werden, der die Schwingungen und das Gewicht eines Winkelschleifers kompensiert. Dadurch soll der Arbeitsschutz und die Ergonomie am Arbeitsplatz verbessert werden. Der Manipulator soll in allen vorgegebenen Freiheitsgraden beweglich sein. Die Vorrichtung soll für 2 verschiedene Größen von Winkelschleifern realisiert werden.



Präsentation am "Tag der offenen Tür 2014"

