

Veranstaltung *Sensitives robotergeführtes* *Greifen*

Benjamin Breiling
benjamin.breiling@joanneum.at



Einleitung

- DIH-Süd Innovationsprojekt: SensoGrasp
 - Barometrische Sensoren
 - Ermitteln der Greifkraft über Druckänderung
 - Sensitive Manipulation von Objekten
 - Druckempfindliche Objekte
 - Adaptives Greifen
 - Frühe Einbindung von KMUs und Stakeholdern
- TECHNOLOGIE
- ANWENDUNG
- INNOVATION

Ablauf

- **Vorträge**
 - **Taktile Sensorik für robotisches Handling von sensiblen Objekten**
Univ. Prof. Dr Thomas Thurner
 - **Sensitives robotergeführtes Greifen – Potenzial und Anwendungsmöglichkeiten**
DI Anton Scheibelmasser, DI Dr Michael Rathmair
- **Laborführung**
- **Demonstration**
- **Ausklang und Diskussion**