

<b>Thema</b>
Steuerung eines Roboters aus der SPS
IO-Link für Schuler Anlagen
Aufbau und Inbetriebnahme einer automatisierten Prüfvorrichtung
Erarbeitung und Umsetzung eines Visualisierungskonzeptes mit Erweiterung der Betriebsart für das Werkstückträgerhandling
Untersuchung der Umsetzbarkeit einer Virtuellen Vorinbetriebnahme am Beispiel einer Hochleistungs-Hartmetall-Kreissäge (HCS 100 MF)
Erstellung eines vollständigen Automatisierungskonzeptes von Teradyne Prüfanlagen im Elektrotechnikbereich
Aufbau einer manuellen Greifer-Testeinrichtung für mechanische und pneumatische Greifer
Inbetriebnahme und Charakterisierung eines Prüfwerkzeuges für servomotorische Presseinheiten zum Kunststoffschweißen
Ausarbeitung eines Konzeptes zur Erhöhung des Automatisierungsgrades bei der Verschraubung zwischen Getriebegehäuse und Getriebeflansch
Nachrüstung oder Neuintegration des APO – Drive in ein CNC - Bearbeitungszentrum
Entwicklung und Aufbau eines mobilen Komponentenprüfstandes
Prototyp & Versuche - Funktionssicherheit Messtechnik im Versuchsbereich
Entwicklung und Aufbau eines mobilen Komponentenprüfstandes
Ableitung von Roboterbewegungen auf Basis von 3D-Druck Daten
Funktionsprüfstand eines Frequenzumrichters für eine dezentrale Steuerung mit Bremswiderstand der Baureihe CPI
Konstruktion eines Umlaufrobotersystems
Aufbau und Ansteuerung von Piezo-Mesh Düsen zur Wasseraktivierung von trägerbandlosen Etiketten