

Physikalischer Bewegungssimulator

Am Lehrstuhl für Mechanik und Robotik kommt zur Simulation von komplexen räumlichen Bewegungen ein umgerüsteter Industrieroboter zum Einsatz.



Technische Daten

- Sechssachsiger Knickarmroboter mit Original Achterbahnsitz
- Hersteller: Kuka, Typ KR500 Robocoaster
- Größe: Radius 4 m, Höhe 6.80 m, 144 m² Grundfläche
- Gewicht: 5 t, Traglast: 500 kg
- Beschleunigungen bis zu 1.7 g
- Datenhelm zur Visualisierung (Head-Mounted-Display)
- TÜV geprüft

Einsatzbereiche

Simulation

- von komplexen räumlichen Bewegungen
- von Beschleunigungen zur Generierung von Fahreindrücken
- der Bedienung von Großgeräten

Projekte

- Achterbahnsimulation (Fa. Maurer Söhne GmbH & Co. KG)
- Übersetzen von Personen auf Hochsee-Windanlagen (Fa. Momac GmbH & Co. KG)
- Überschlagsimulation von Fahrzeugen (geplant)

