

# Physikalischer Bewegungssimulator

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



## Technische Daten

- Sechsachsiger Knickarmroboter mit Original Achterbahnsitz
- Hersteller: Kuka, Typ KR500 Robocoaster
- Größe: Radius 4 m, Höhe 6.80 m, 144 m<sup>2</sup> 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)

