

K.eyence-sensorbasierter U.niversaler K.UKA A.ussortierer

Mechatronische Systeme / Robotik

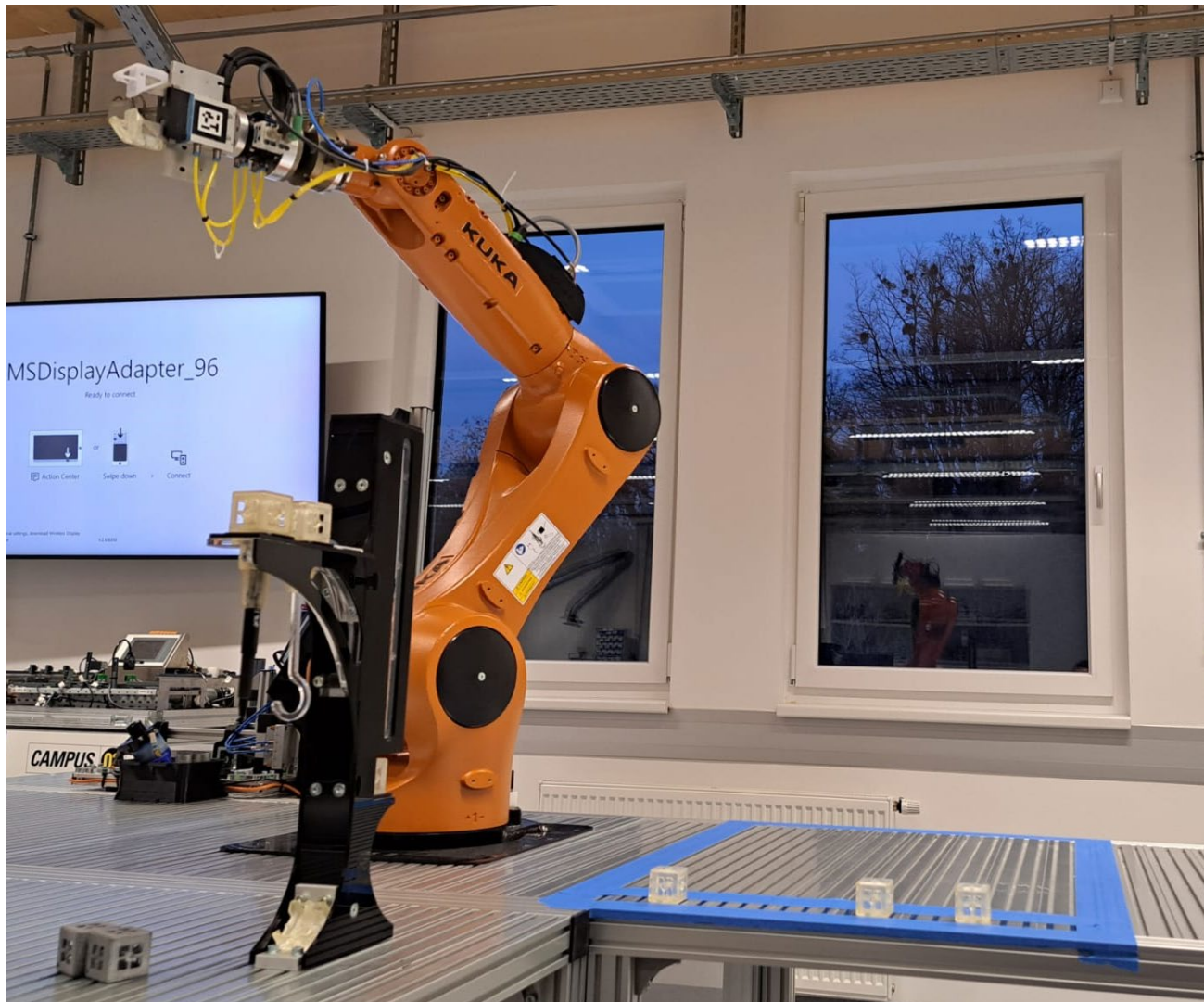
Februar 2023

INHALT

- **Der Plan**
- **Die Umsetzung**
- **Das Ergebnis**



DER PLAN



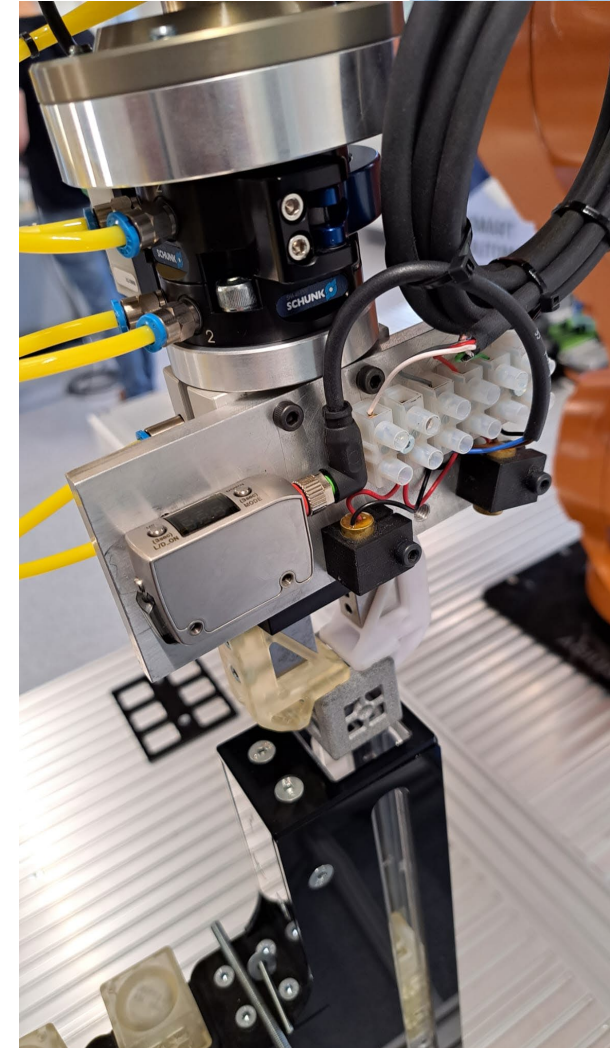
DER PLAN

- Definition und Einteilung der Aufgabenbereiche
- Auswahl der Sensorik inkl. Montage
- Definition der Bedingungen
- Überlegung der Logik
- Programmierung der Steuerung
- Testen, testen und nochmal testen
- Dokumentationsarbeit

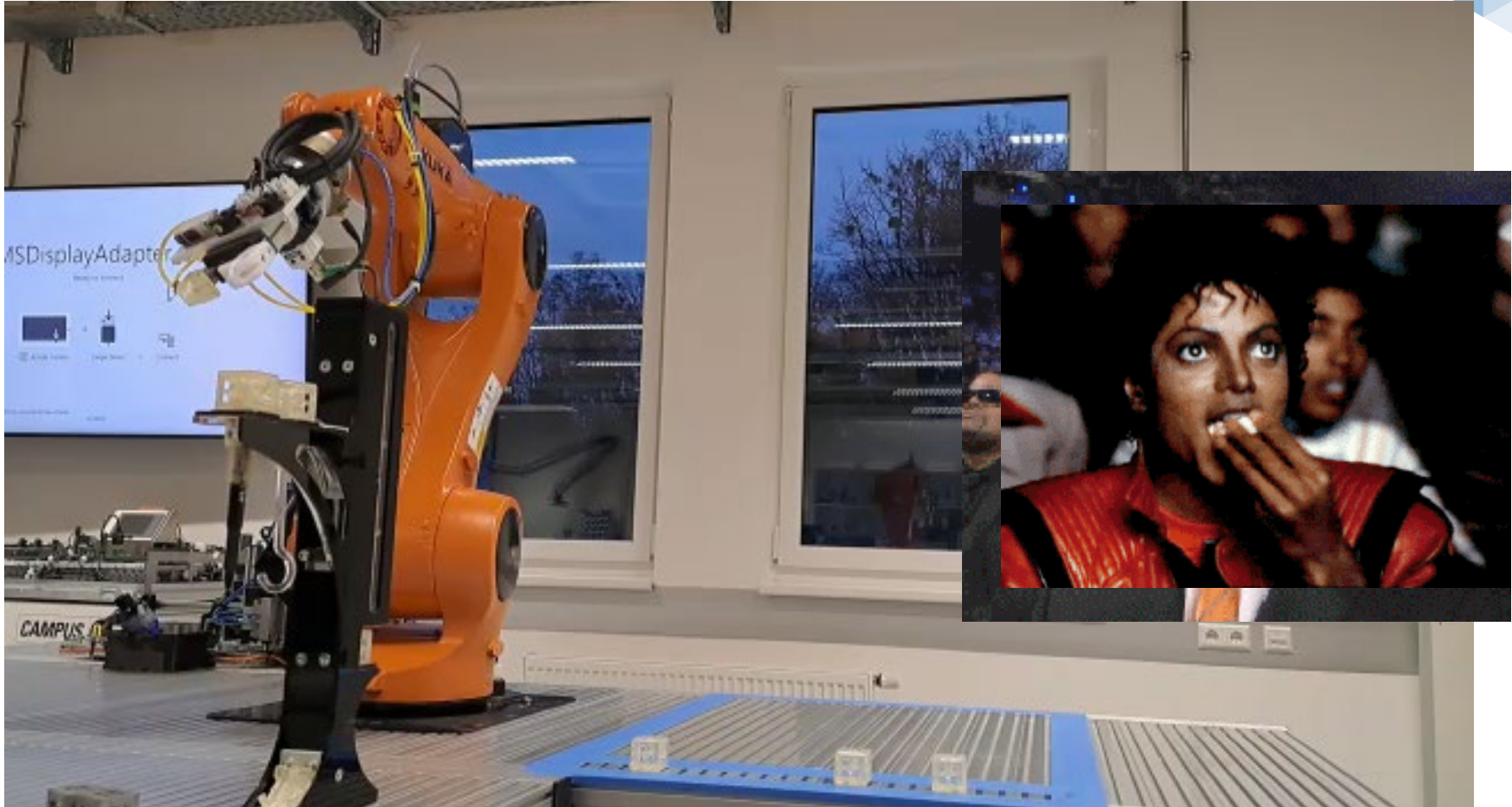


DIE UMSETZUNG

- Sensortausch aufgrund mangelnder Genauigkeit
- Beschränkung des Suchfeldes
- Orientierung der Objekte
- Probleme bei der Programmierung



DAS ERGEBNIS



Danke für Ihre Aufmerksamkeit!