

### WS2022/23 Bachelorprojekt

Cluster	Kon - Konstruktion
Projekttitel	Entwicklung und Konstruktion eines Tooladapters für eine robotergeführte Frässpindel zum Rührreibschweißen
Betr. Professor	Prof. Dr.-Ing. Shahram Sheikhi
Betreuer	M.Sc. Konstantin Bronstein konstantin.bronstein@haw-hamburg.de M.Sc. Eduard Mayer eduard.mayer@haw-hamburg.de
Anzahl Plätze	Plätze: mindestens 3 davon noch frei: 3

Das Institut für Werkstoffkunde und Schweißtechnik (IWS) an der HAW Hamburg verfügt über mehrere Industrieroboter, welche unter anderem als Handhabungssysteme für das robotergeführte Schweißen, 3D-Druck und zum Fräsen eingesetzt werden. Das letztere befindet sich momentan in der Entwicklungsphase.

Die robotergeführte Frässpindel, siehe Abbildung 1, ermöglicht die Einspannung von unterschiedlichen Fräsköpfen. Die Idee in diesem Projekt besteht darin, die Frässpindel für das Rührreibschweißen vorzubereiten. Hierzu muss ein Adapter für die Aufnahme entwickelt und konstruiert werden.

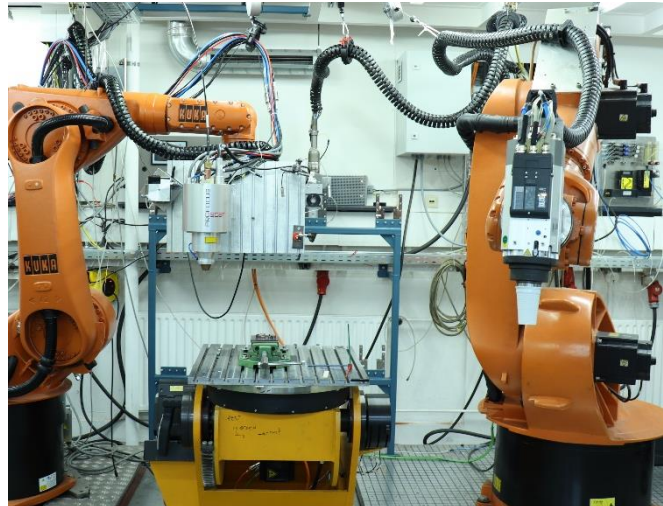


Abbildung 1: Roboter am IWS (KUKA KR30/KR125)

Weitere Informationen können beim Start des Projektes vor Ort diskutiert werden.

Ziel des Projektes:

- Entwicklung und Konstruktion eines Adapters
- Dokumentation
- Poster

Projekt-Team:

Name	Matr. Nr.	Semester