

# Veranstaltung - Sensitives robotergeführtes Greifen

Fingerspitzengefühl für Robotergreifer dank ortsauflösender Drucksensoren

**28. Mai 2024 13:00 bis 17:00 Uhr**

**JOANNEUM RESEARCH - Institut ROBOTICS**  
Lakeside B13b, 9020 Klagenfurt am Wörthersee

**Die Teilnahme ist kostenlos!**

Das sensitive Greifen von Objekten spielt eine tragende Rolle bei der Prozessautomatisierung in unterschiedlichen Anwendungsdomänen. Aufgrund der Druckempfindlichkeit von Lebensmitteln stellt diese Domäne besonders hohe Anforderungen an die Automatisierung von Prozessen. Diese Veranstaltung bietet Einblick in den momentanen Stand der Technik in der ortsauflösenden Messung der Druckverteilung bei der Manipulation von Objekten bzw. zeigt Anwendungsmöglichkeiten im Themenfeld des robotergeführten sensitiven Greifens auf.

## Ziele

- Präsentation von State-of-the-Art Sensorik für die ortsauflösende Druckmessung
- Aufzeigen von Anwendungsmöglichkeiten für sensibles roboter-basiertes Greifen
- Vernetzung von Forschungsunternehmen und KMUs

## Zielgruppe

- Kleine und mittlere Unternehmen im Agrar- und Lebensmittelbereich

## Ablauf

13:00 Begrüßung

13:15 Vorträge

- **Taktile Sensorik für robotisches Handling von sensiblen Objekten**  
Univ.-Prof. Dr. Thomas Thurner (Montanuniversität Leoben)
- **Sensitives robotergeführtes Greifen - Potenzial und Anwendungsmöglichkeiten**  
DI Anton Scheibelmasser, DI Dr. Michael Rathmair  
(JOANNEUM RESEARCH - ROBOTICS)

14:00 Kaffeepause

14:20 Laborführung im ROBOTICS Solution Center

15:00 Demonstration SensoGrasp

- **Stationäre Anwendung der Sensoren**
- **Sensitivität der Sensoren in einer Roboteranwendung**
- **Dynamisches sensibles Greifen von empfindlichen Objekten**

17:00 Offizielles Ende

## KONTAKT

JOANNEUM RESEARCH  
Forschungsgesellschaft mbH  
ROBOTICS  
Institut für Robotik  
und Flexible Produktion

**Mag. DI Benjamin Breiling, BSc**

Lakeside B13b  
9020 Klagenfurt am Wörthersee  
Austria

Phone +43 316 876-2027

benjamin.breiling@joanneum.at  
www.joanneum.at/en/robotics

## PARTNER



## ANMELDUNG

