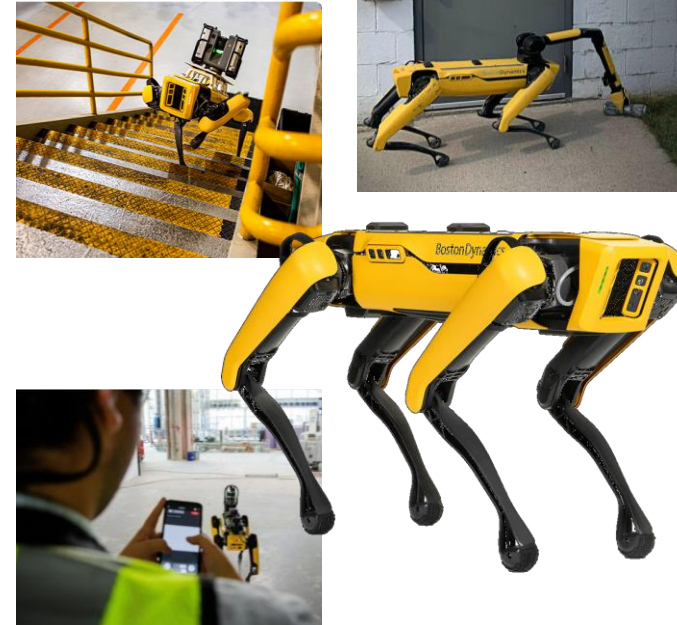


Inbetriebnahme und Testung von Einsatzszenarien von Schreitrobotern für forstliche und industrielle Umgebungen

Intelligente, mobile Robotereinheiten als Sensor- und Manipulationsplattform bieten eine Vielzahl von Anwendungsmöglichkeiten. Sie bewegen sich selbständig im Raum, agieren im Schwarm und bieten der Industrie und der Land- und Forstwirtschaft absolute Flexibilität. Im Rahmen einer Studie sollen folgende Punkte erarbeitet werden:

- Literatur und Patentrecherche von schreitwerkbasiereten Robotern für den Einsatz im industriellen und forstlichen Umfeld
- Entwurf verschiedener Anwendungsfälle zur Nutzung als Sensorplattform für mobile 3D- und multispektrale Bildaufnahme im industriellen und forstlichen Umfeld
- Test ausgewählter Szenarien und systematische Bewertung und Dokumentation



Kontakt: Dr. Rosenberger, mail: maik.rosenberger@tu-ilmenau.de Telefon: 693981

Bildquelle: <https://www.bostondynamics.com>