

## Projekt: Shape Seeker GKG:

Teammitglieder:

- Andreas Grießer Hirschmann Automotive GmbH
- Simon Geiger Zumtobel Lighting GmbH
- Nadine Koch Zumtobel Lighting GmbH

Aufgabenstellung:

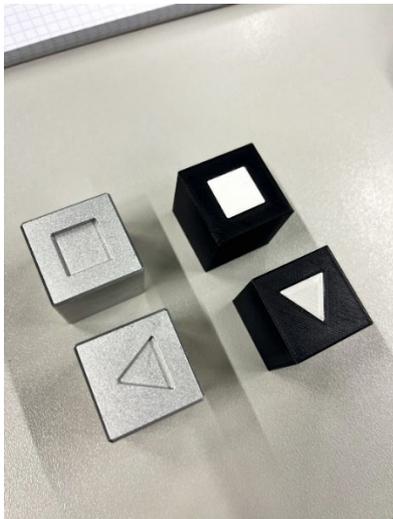
Wir haben uns für dieses Projekt entschieden, da immer mehr mit KI gearbeitet wird.

Es gibt ein Magazin mit unsortiertem Würfeln, welche ein Symbol aufweisen (Dreieck oder Viereck). Es gibt 3 mögliche Fälle bei der Ausgabe: Dreieck, Viereck oder falsch (verdreht, kein Symbol).

Das Visionssystem erkennt um welchen Fall es sich handelt und kommuniziert mit unserem UR5 Roboter, dieser fährt nun mit dem Greifer hin und ordnet die Würfeln entsprechend dem Symbol zu. Mit Hilfe des Technischen Support von des Herstellers des Visionssystems konnten vorhandene Problem lösen. Das Projekt machte uns sehr viel Spaß und wir bekamen einen Einblick, wie ein Projekt selbst zu planen ist. Wir mussten uns mit einigen Problemen auseinandersetzen und umso erfreulicher war es für uns am Ende, dass wir unser Projekt trotzdem so gut umsetzen konnten.

Technische Daten:

- Abmessungen: L:1200mm; B:1000mm; H:1500mm; 120kg;
- Verwendete Materialien: Aluminium, Kunststoff, UR-Roboter, Kamera



Link zum Video:

[PLA ME4 2024 Gruppe 3 \(youtube.com\)](https://www.youtube.com/watch?v=PLA_ME4_2024_Gruppe_3)

