

[Akceptuje](#)

W ramach naszej witryny stosujemy pliki cookies w celu świadczenia państwu usług na najwyższym poziomie, w tym w sposób dostosowany do indywidualnych potrzeb. Korzystanie z witryny bez zmiany ustawień dotyczących cookies oznacza, że będą one zamieszczone w Państwa urządzeniu końcowym. Możecie Państwo dokonać w każdym czasie zmiany ustawień dotyczących cookies. Więcej szczegółów w naszej [Polityce Prywatności](#)

[Portal](#) [Informacje](#) [Katalog firm](#) [Praca](#) [Szkolenia](#) [Wydarzenia](#) [Porównania międzylaboratoryjne](#)
[Kontakt](#)



[Laboratoria](#)
[.net](#)
[Innowacje](#)
[Nauka](#)
[Technologie](#)



[Logowanie](#) [Rejestracja](#) [pl](#)

Newsletter

zapisz się

Naukowy styl życia

Nauka i biznes

- [Nowe technologie](#)
- [Felieton](#)
- [Tygodnik "Nature"](#)
- [Edukacja](#)
- [Artykuły](#)
- [Przemysł](#)

[Strona główna](#) > [Informacje](#)

Mobilny robot doskonalili produkcję w przemyśle lotniczym i kosmicznym



Nie musimy wybiegać zanadto w przyszłość, aby wyobrazić sobie, że pewnego dnia mobilne roboty i ludzie będą pracować ramię w ramię w zakładach produkcyjnych. Ten scenariusz tak naprawdę może się ziszczyć w ciągu zaledwie kilku lat w przypadku przemysłu lotniczego i kosmicznego.

W ramach dofinansowanego ze środków unijnych projektu VALERI (Validation of Advanced, Collaborative Robotics for Industrial Applications) powstaje obecnie mobilny robot, który działa autonomicznie i porusza się samodzielnie po hali produkcyjnej. Pracuje u boku inżynierów i techników, wyręcza ich w stresujących i monotonych obowiązkach i przejmuje zadania związane z przeprowadzaniem kontroli.

Robot VALERI pomoże w uporaniu się z wyzwaniami w produkcji lotniczej i kosmicznej. Obecnie duże części produkowane są stacjonarnie, a montaż zabiera całe dni.

Robot VALERI, inaczej „mobilny manipulator”, ma skrócić ten przydługi proces, wspomagając robotników w nakładaniu szczeliwa wzdłuż rowków czy w kontrolowaniu jakości szczeliwa i opłatanych części z włókna węglowego. Robotnicy mogą wówczas zająć się montażem, wierceniem i testami.

W projekcie, którego koordynatorem jest Instytut Pracy Fabrycznej i Automatyzacji im. Fraunhofera (IFF), biorą także udział Airbus DS, FACC AG, IDPSA, Prodintec oraz KUKA Laboratories GmbH i Profactor GmbH.

Partnerzy poczynili postępy w siedmiu pakietach roboczych projektu. Najpierw zdefiniowali wymagania techniczne stawiane komponentom, a następnie bezzwłocznie (pod koniec pierwszych 12 miesięcy) przygotowali roboczy prototyp laboratoryjny poszczególnych elementów. Zamysł polegał na sprawdzeniu ich z osobna, aby następnie je scalić i poddać testom jako kompletny system.

José Saenz, kierownik projektu z ramienia IFF i koordynator VALERI, wskazuje że roboty stacjonarne nie sprawdzają się w montażu nieporęcznych części samolotowych o kilkumetrowej długości. „Na przykład elementy kadłuba samolotu są zbyt duże, aby były dostosowane do możliwości tradycyjnego robota produkcyjnego. Nie można ich obracać ani przekręcać, aby system mógł na nich pracować. A zatem należy przyjąć odwrotne rozwiązanie. Robot przemieszcza się do pożądanego miejsca w samolocie”.

Systemy mobilne są elastyczne, można je wykorzystywać na różnych stanowiskach, mogą poruszać się do przodu z różną prędkością i są w stanie służyć za posłańców - na przykład przywożąc technikom narzędzia z magazynu.

Pierwsze testy prototypu zaplanowano na koniec tego roku. Prace nad projektem zakończą się w październiku 2015 r. i partnerzy projektu są przekonani, że do tego czasu przeprowadzą testy w warunkach realnych.

Partnerzy VALERI przewidują, że mobilni pomocnicy trafią również do innych sektorów, takich jak budownictwo okrętowe i produkcja turbin wiatrowych. Ostatecznie mają nadzieję, że ich prace wykażą elastyczność mobilnych manipulatorów na rozmaitych liniach produkcyjnych pod względem wdrażania bezpiecznej współpracy człowiek-maszyna w hali produkcyjnej.

Więcej informacji:

VALERI

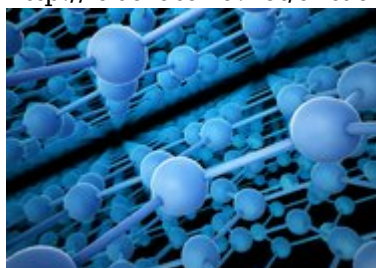
<http://www.valeri-project.eu/>

Karta informacji o projekcie:

http://cordis.europa.eu/projects/rcn/105093_pl.html

Źródło: www.cordis.europa.eu

<http://laboratoria.net/aktualnosci/21424.html>



28-05-2024

[Drżące nanorurki](#)

Właściwości zależą m.in. od tego, w jaki sposób struktury te wibrują.



28-05-2024

Naukowcy znaleźli sposób na recykling betonu

Informuje "Nature".



28-05-2024

ADHD zdiagnozowano u co dziewiątego dziecka w USA

W roku 2022 dzieci z diagnozą ADHD było o milion więcej niż w roku 2016.



28-05-2024

Testy na obecność HPV

Co osiem lat równie skuteczne, co regularna cytologia.



28-05-2024

Do środowiska trafiło ponad 1 mld komarów GMO

Przeznaczonych do walki z malarią.



28-05-2024

Może to owady uratują nas przed zwałami plastiku

Niektóre gatunki owadów są w stanie zjadać plastik.



28-05-2024

Terapia daremna przedłuża cierpienie, przedłuża agonię

Terapia daremna nie jest w stanie pomóc pacjentowi.



28-05-2024

Widzimy eskalację zaburzeń związanych ze stresem

Szeroko rozumianych lękowo-depresyjnych.

Informacje dnia: [Drżące nanorurki](#) [Naukowcy znaleźli sposób na recykling betonu](#) [ADHD zdiagnozowano u co dziewiątego dziecka w USA](#) [Testy na obecność HPV](#) [Do środowiska trafiło ponad 1 mld komarów](#) [GMO](#) [Może to owady uratują nas przed zwałami plastiku](#) [Drżące nanorurki](#) [Naukowcy znaleźli sposób na recykling betonu](#) [ADHD zdiagnozowano u co dziewiątego dziecka w](#)

[USA Testy na obecność HPV Do środowiska trafiło ponad 1 mld komarów GMO](#) [Może to owady uratują nas przed zwałami plastiku](#) [Drżące nanorurki](#) [Naukowcy znaleźli sposób na recykling betonu](#) [ADHD zdiagnozowano u co dziewiątego dziecka w USA](#) [Testy na obecność HPV Do środowiska trafiło ponad 1 mld komarów GMO](#) [Może to owady uratują nas przed zwałami plastiku](#)

Partnerzy