

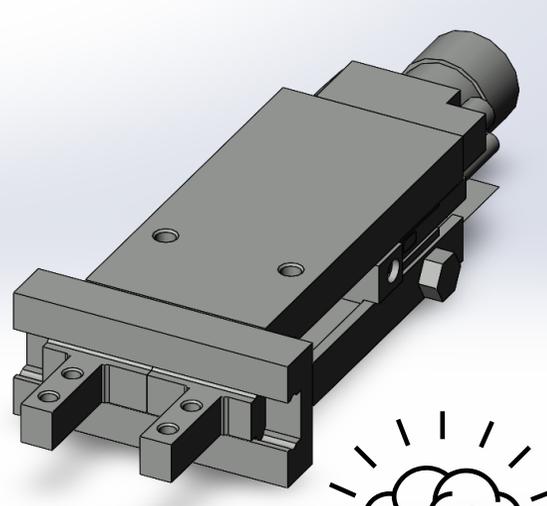
# Konstruktion und Umsetzung eines Pick & Place-Systems im Pressenraum einer Schmiedepresse

## Arbeitsinhalt:

Im Zuge der Entwicklung einer Industrie 4.0 wird auch der Bereich der Massivumformung zur Massivumformung 4.0 transformiert. Serienschmiedeprozesse sollen automatisiert, digital überwacht, und mit Hilfe künstlicher Intelligenz optimiert werden.

Im Rahmen der Automatisierung eines zweistufigen Gesenkschmiedeprozesses soll ein Pick & Place-System entwickelt werden, welches im Pressenraum einer Exzentrerschmiedepresse den Transfer der Vorform in das Fertigformwerkzeug übernimmt. Eine besondere Herausforderung stellt dabei die notwendige, kompakte Baugröße und der Platzbedarf der Anschlussperipherie dar. Das Transfersystem muss zudem den Schmiedebedingungen standhalten und einen sicheren Werkzeugwechsel in einer Taktzeit von 6 Sekunden ermöglichen.

CAD-Modell Greifer



## Voraussetzungen:

- Interesse an der Planung und Konstruktion mit SolidWorks
- Kreativität und eine eigenständige Arbeitsweise

## Kontakt:



Dipl.-Ing.  
C. Glaubitz

0511 / 762 - 4958

[glaubitz@ifum.uni-hannover.de](mailto:glaubitz@ifum.uni-hannover.de)

## Art der Arbeit:

Projektarbeit