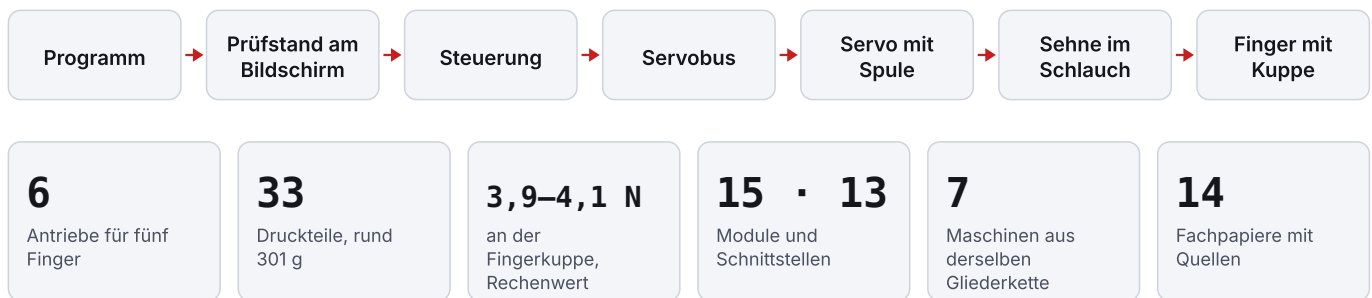


Eine gedruckte Hand, die an Sehnen zieht, als Baukasten aus Modulen

Vom Rechenmodell über Konstruktion, Bewegungsprogramm und Steuerung bis zum Lehrpaket: ein Vorhaben, eine gemeinsame Beschreibung, mehrere Partner. Alles ist Entwurf und rechnerisch geprüft; gedruckt und gemessen ist noch nichts.

VOM PROGRAMM ZUM FINGER



STAND

- **Liegt vor**
Rechner, Bewegungsprüfstand und Werkstatt im Browser
14 Fachpapiere, Handbuch, Modulkatalog
7 Maschinen als Beschreibung und als URDF
- **Entwurf, unerprobt**
Hand mit Kuppen, Flanschadapter und Antriebseinheit
Steuerung: Bewegungsprogramm zu Befehlen für Bus-Servos
Lehrpaket, acht Übungen, Schulung und Prüfpläne
- **Noch nicht**
kein Teil gedruckt, kein Antrieb angeschlossen
kein Wert gemessen; alle Zahlen sind Rechenwerte

NÄCHSTE SCHRITTE

- 1** Prüffinger drucken und fünf Messreihen fahren
- 2** Ein Servo beschaffen und drei Maße abnehmen
- 3** Einen Finger über Schlauch und Servo betreiben, Kraft messen
- 4** Hand bauen; Werkstatt und Lehrpaket im Testbetrieb erproben

WER WAS BEITRÄGT

TRÄGER UND FERTIGUNG Fertigungsbetrieb BRINGT EIN Konstruktion, Druckteile, Bausatz, Lohnfertigung ERHÄLT Messwerte und Rückmeldungen aus Versuch und Lehre	AUFBAUTEN UND VERSUCH Experimentalplattform BRINGT EIN Rastersystem, Versuchsträger, Platz für weitere Maschinen ERHÄLT Gliederkette und Kettenbeschreibung	KURSKATALOG UND LEHRE Lernplattform BRINGT EIN Katalog, Buchung und Abrechnung für Kurse ERHÄLT Lehrpaket und vier Kurse zur Aufnahme in den Katalog	METHODE UND VERÖFFENTLICHUNG Unabhängige Forschung BRINGT EIN Messmethode, Begutachtung, Hinterlegung ERHÄLT Messreihen und Steckbriefe zu Vorbildern aus der Natur
--	--	---	--

GRENZEN

Kein Medizinprodukt: Roboter-Endeffektor für Lehre, Versuch und Forschung, nicht zur Anwendung am oder im menschlichen Körper.
Keine Arbeit für Rüstung, Militär oder Waffen.
Offenlegung: Das Vorhaben stammt aus einem Betrieb, der mit additiver Fertigung Geld verdient.

Rechte: Texte vorbehalten, Werkzeuge und Daten unter MIT.