

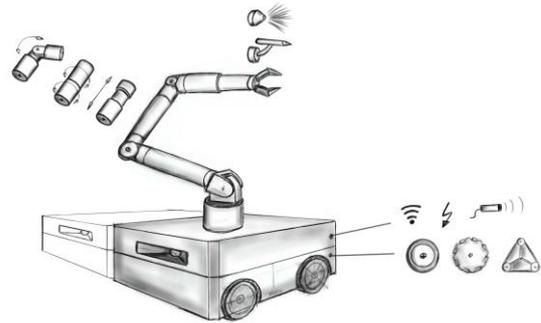
# AUSSCHREIBUNG SEMINARARBEIT

## Vorläufiger Arbeitstitel:

Analyse vorhandener Mensch Maschinen Interaktion im Bereich der modular aufgebauten kollaborativen Robotik mit anschließender Konzepterstellung einer benutzerfreundlichen Lösung

## Ausgangslage / Problemstellung:

Mehrere TU Wien interne Instituten entwickeln derzeit einen modular konfigurierbaren mobilen Manipulator. Dieser soll unter anderem für unterschiedliche Aufgaben in der Lehre und Industrie konfiguriert werden können. Nachdem sich diese Arbeit gerade am Beginn der Entwicklung befindet, sollen nun Analysen zur einfacheren Bedienung angestellt werden. Somit können notwendige Maßnahmen schon vor der eigentlichen Umsetzung in das System integriert werden. Eine schlechte Benutzerfreundlichkeit steht nämlich im direkten Zusammenhang mit der späteren Akzeptanz der jeweiligen Zielgruppe.



## Ziel der Arbeit:

- Recherche typischer Arbeitsabläufe in der Mensch Maschinen Interaktion (vor allem bei Routinearbeiten, wie zum Beispiel dem ein-/ausschalten, Akku laden, programmieren, rekonfigurieren)
- Erstellung eines Konzepts zur benutzerfreundlichen Bedienung
- Vergleich des erstellten Konzepts mit aktuell vorhandenen Lösungen / Robotern

## Hauptaufgaben:

- Anwendungsszenarien bei der Interaktion mit dem kollaborativen Roboter dokumentieren (In den Rollen als Studierende / Forschende / industrielle Arbeitskräfte)
- Ergonomie am Arbeitsplatz einbeziehen.
- Mensch Maschine Interaktion für diesen Roboter definieren.
- Benutzerfreundlichkeit gegenüber bestehenden Robotern verbessern.

Weitere Informationen erhalten Sie gerne bei einem persönlichen Gespräch mit dem inhaltlichen Betreuer.

<b>Erstkontakt / Betreuung:</b> Univ.Prof. Dr.-Ing. Sebastian Schlund Email: <a href="mailto:sebastian.schlund@tuwien.ac.at">sebastian.schlund@tuwien.ac.at</a>	<b>Betreuung inhaltlich:</b> MSc Maximilian Papa Email: <a href="mailto:maximilian.papa@tuwien.ac.at">maximilian.papa@tuwien.ac.at</a>
--	---