

# Bodenseegespräche 2024

3.7.2024, Hard, Vorarlberg

Oberthema:

From advanced AI integration to collaborative efforts between humans and robots

Session, die von der GMAR gestaltet wird:

## Robotik für den Mittelstand

In dieser Session widmen wir uns einigen Herausforderungen für mittelständische Unternehmen und präsentieren industrielle Lösungen. Teilnehmerinnen und Teilnehmer sind aufgerufen sich einzubringen, zu diskutieren.

### **Robotergestützte Maschinenbeladung - Lösungen, Herausforderungen und Stolpersteine**

Dario Stojcic, Channel Specialist – Collaborative Robots, ABB

Die Präsentation behandelt die automatische Be- und Entladung durch Roboter mit Schwerpunkt auf Lösungsansätzen mit Standardkomponenten, sicherheitstechnischen Überlegungen und bereits realisierten Anwendungsfällen. Der Vortrag bietet einen kurzen Einblick in die fortschreitende Technologie, warum gerade KMU's automatisieren sollten und zeigt was es sowohl wirtschaftlich als auch sicherheitstechnisch zu beachten gilt.

### **High Mix, Low Volume: Wie Sie Cobots als wirtschaftliche Lösung nutzen**

Markus Zaunmayr, Universal Robots

Heute Teil A, morgen Teil B. Speziell kleine und mittlere Unternehmen (KMUs) sehen sich oft mit einer Produktion konfrontiert, die sie häufig anpassen müssen. Anstatt große Mengen eines einzigen Produkts herzustellen, fällt eine breite Vielfalt bei kleiner Stückzahl an. Für alle, die dabei ihr Tagesgeschäft am Laufen halten wollen, sind Cobots die ideale Lösung. Manuelle Prozesse automatisieren Betriebe durch sie flexibel. Ändern sich die Anforderungen, sind sie schnell umgerüstet. Lernen Sie in diesem Vortrag anhand von Praxisbeispielen aus KMUs, wie auch Sie Cobots erfolgreich einsetzen.

### **Neue Applikationen in der kollaborativen mobilen Manipulation**

Michael Rathmair, JOANNEUM RESEARCH Forschungsgesellschaft mbH, ROBOTICS – Institut für Robotik und Flexible Produktion

Mobile Manipulation stellt einen der IFR Megatrends für das Jahr 2024 dar. In diesem Vortrag möchte ich neue innovative Applikationsfelder für mobile Manipulatoren präsentieren sowie Technologien und Entwicklungstrends beleuchten.