



HOCHSCHULE HEILBRONN

Fakultät für Mechanik und Elektronik

Ausgewählte Kapitel der Robotik

Abschlussprojekt zur Vorlesung

Gruppe 4

Dozent: Prof. Andreas Hoch
Betreuer: B.Eng. Fabian Finkbeiner

Autoren: Semyon Kondratev 207612
 Lisa-Franziska Schäfer 199318

Abgabedatum: 21. Februar 2022

1 Modellbildung des UR10

1.1 Download und Konvertierung der step-Dateien

1.2 Modellierung in Simscape

1.3 Denavit-Hartenberg

Darstellung einer Bewegungssequenz

Ausgabe von Drehmomentverläufen

Vergleichsrechnung mit Newton-Euler-Verfahren

Literaturverzeichnis