



*Welp E. G., Labenda P., Neumann M., Tran M.-Q., Jansen S.*

## **Modulare Robotik in der Entwicklung funktionskomplexer Lokomotions- und Handhabungssysteme**

Tagung VDI Robotik 2008, München, Deutschland. -2008-

### Abstract

Der vorliegende Beitrag stellt die Entwicklung eines modularen Bewegungssystems vor. Dieses ursprünglich von der Natur inspirierte Robotersystem, welches sich am Beispiel der biologischen Schlange orientiert, kann prinzipiell sowohl als Lokomotionssystem für unterschiedliche Aufgabenbereiche in der Inspektion und Ortung, z.B. im Katastrophenschutz, sowie, um weitere Komponenten erweitert, als Handhabungs- und Manipulationssystem zum Einsatz kommen. Dies wird dadurch erreicht, dass das mehrsegmentige System durch Variation der Segmentanordnung flexibel konfiguriert werden kann, wodurch unterschiedliche Funktionalitäten und Strukturen des Gesamtsystems realisierbar sind.