

# Open Lab Day

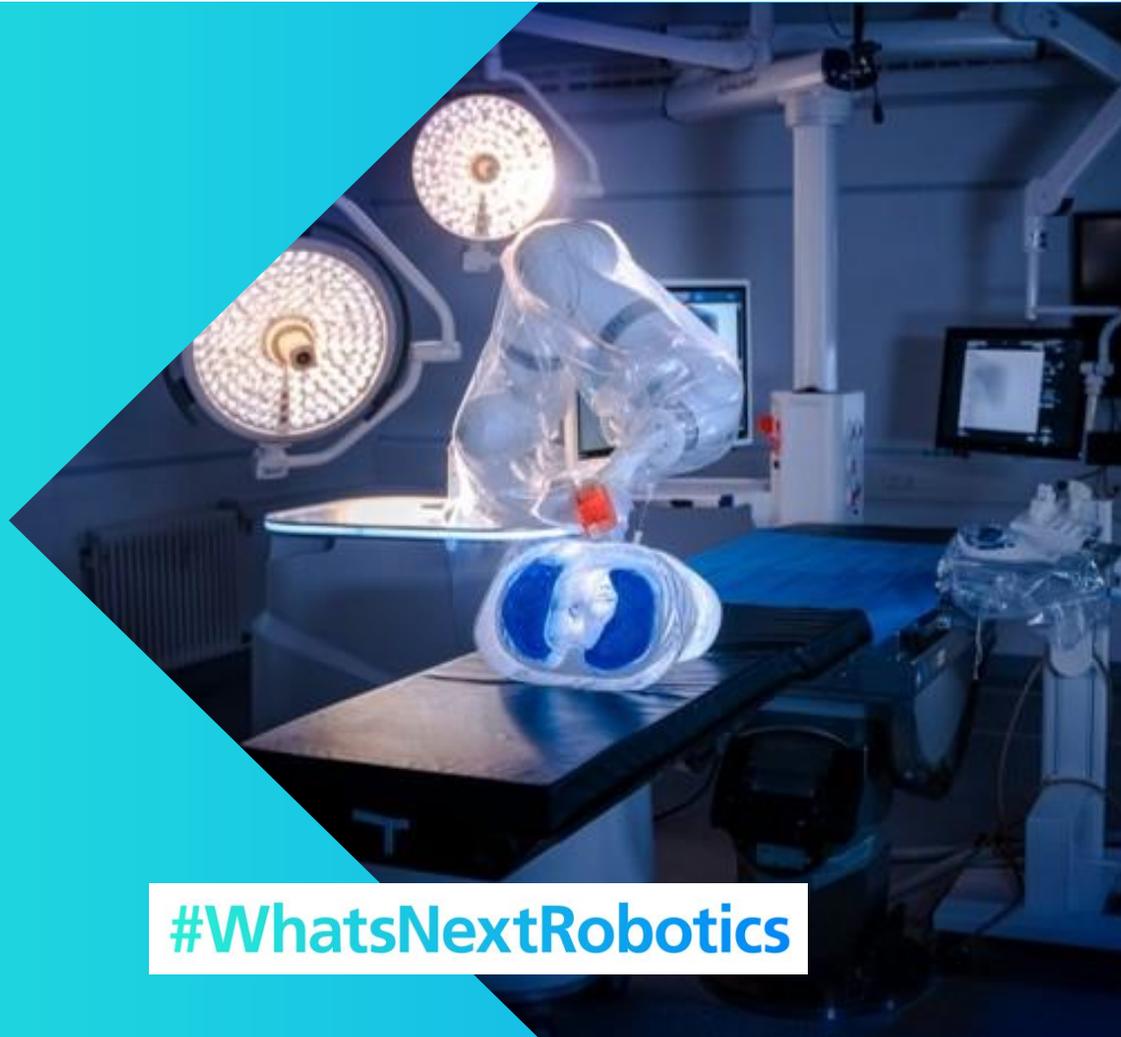
29. September 2023 in Stuttgart

Der Assistenzroboter »guidoo« unterstützt den Arzt beim gezielten Einstich von Nadeln für Diagnose und Therapie. Mithilfe eines initialen Planungs-CT wird guidoo relativ zum Patienten kalibriert und die CT-Daten werden dann zur Planung der Nadelpfade genutzt. Der Prozess ist doppelt so schnell wie die aktuellen klinischen Prozesse.

**Armin Schäfer**  
Medizintechnische Assistenzsysteme  
Fraunhofer IPA



[#WhatsNextRobotics](#)



# Open Lab Day

29. September 2023 in Stuttgart

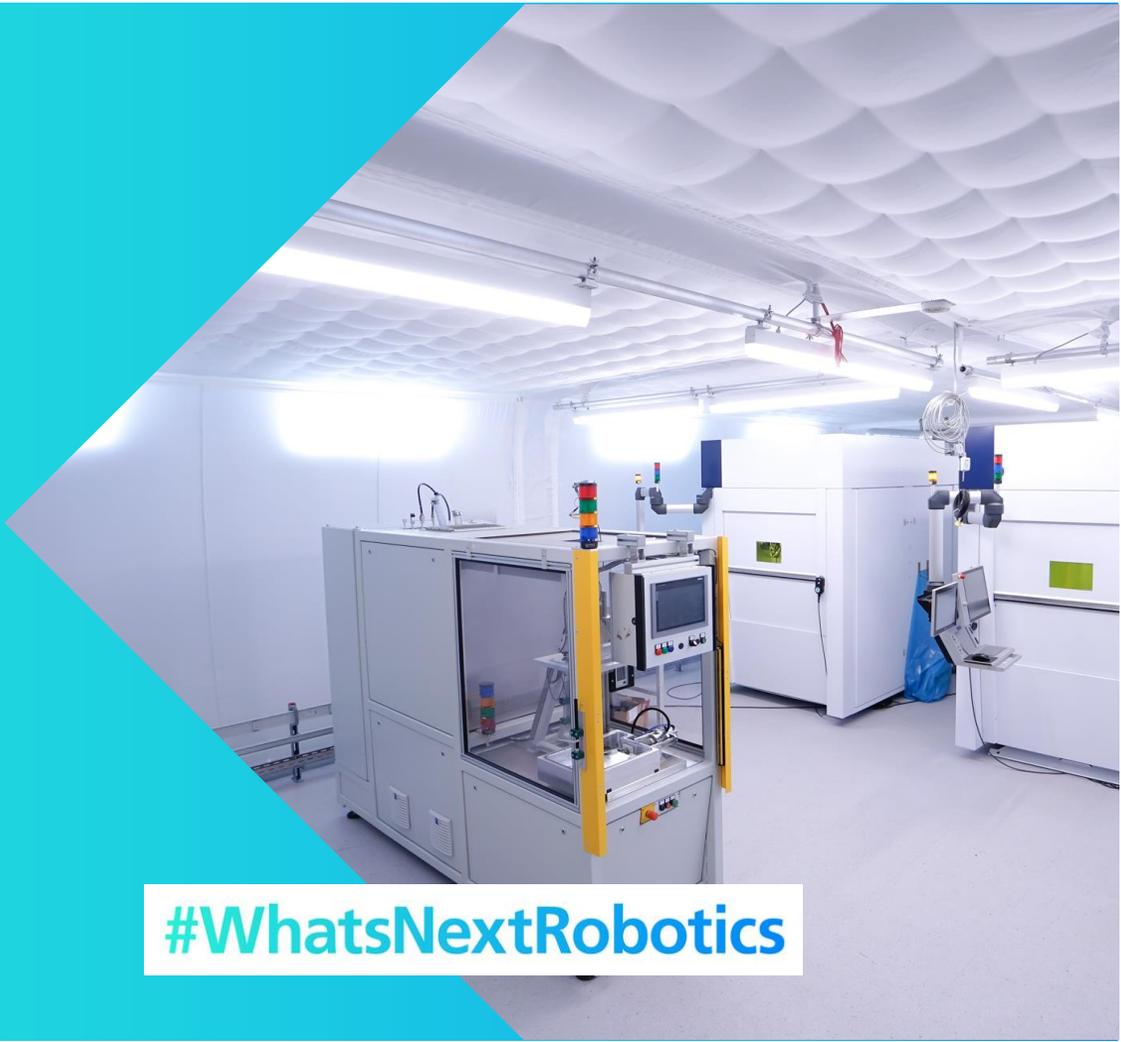
Das »DryClean-CAPE®« schafft eine Produktionsumgebung aus hochreiner und zugleich besonders geringer Luftfeuchte von bis zu  $-50^{\circ}\text{C}$ . Mit dem neuen System können Produktionsbereiche für die Batterieproduktion flexibel, erweiterbar und deutlich schneller sowie kostengünstiger als bisher geschaffen werden.

## Udo Gommel

Reinst- und Mikroproduktion  
Fraunhofer IPA



#WhatsNextRobotics



# Open Lab Day

29. September 2023 in Stuttgart

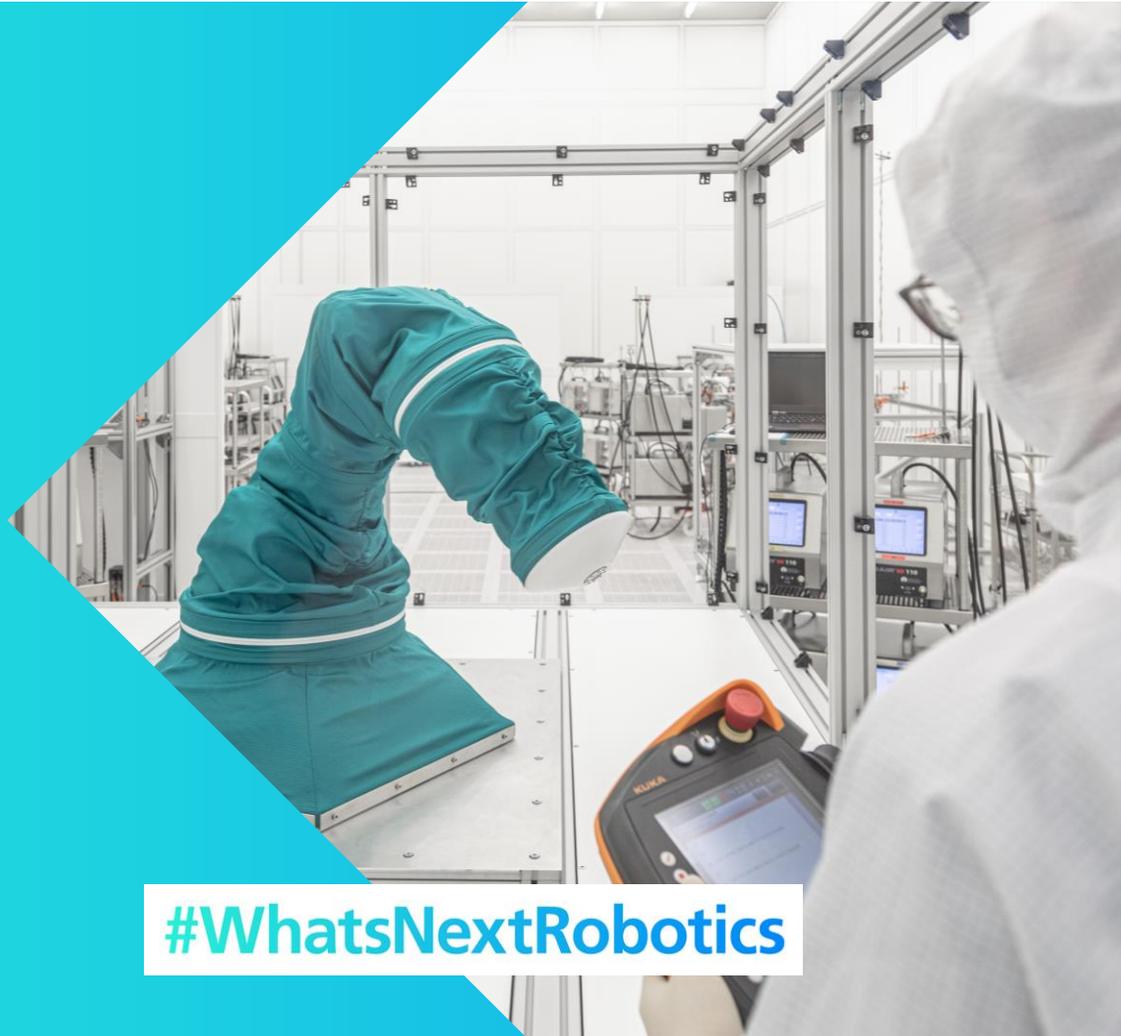
»2ndSCIN®« ist der individuell anpassbare »reinheitstechnische Maßanzug« für Komponenten wie Roboter, Greifer und Produktionsanlagen für den Einsatz in der reinen Fertigung. Inspiriert von der menschlichen Haut, besteht 2ndSCIN® aus einem luftdurchlässigen, flexiblen und mehrschichtigen Textil.

**Udo Gommel**

Reinst- und Mikroproduktion  
Fraunhofer IPA



[#WhatsNextRobotics](#)



# Open Lab Day

29. September 2023 in Stuttgart

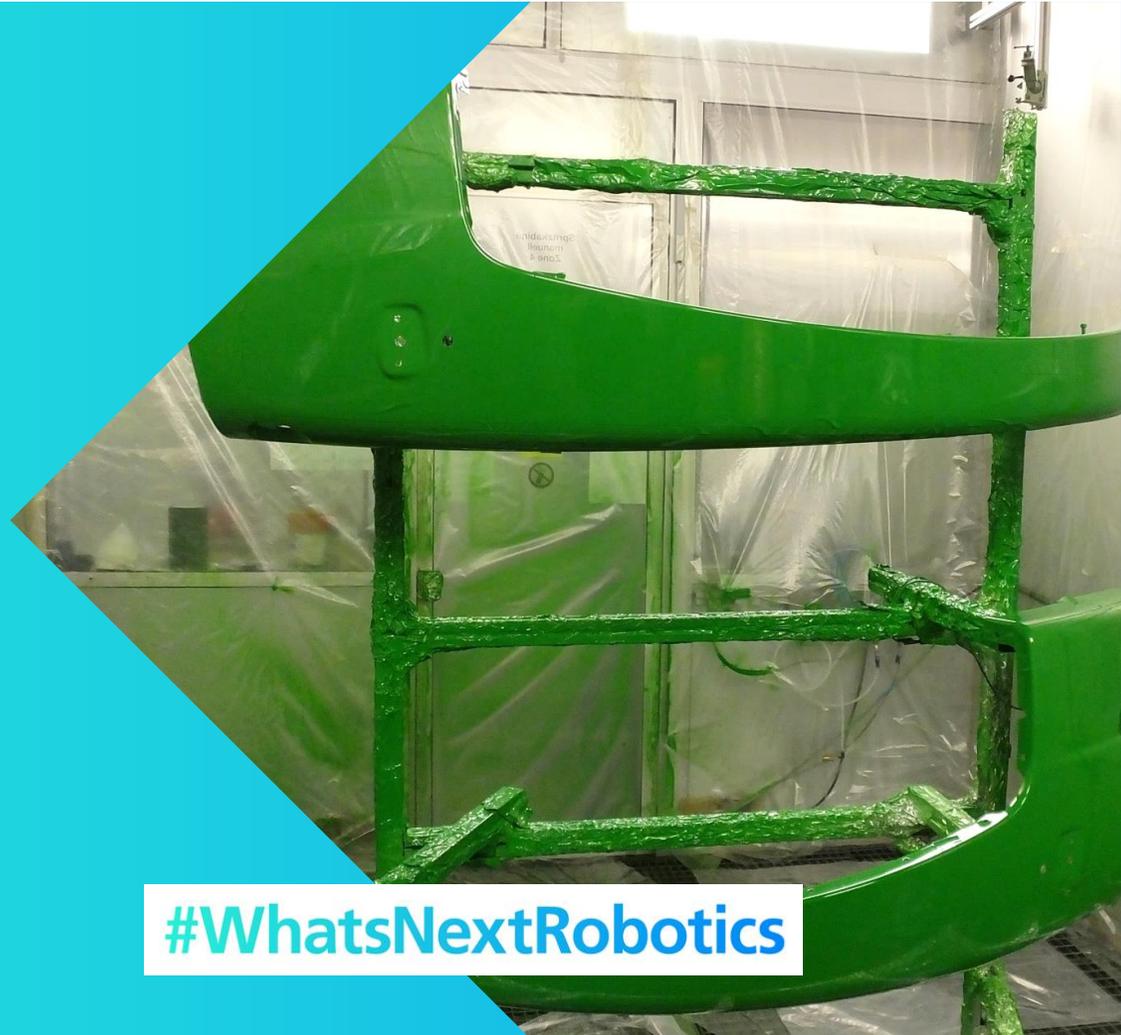
Im Lackiertechnikum erleben die Gäste des Robotic Open Lab Days, wie ein Lackierroboter automatisch programmiert wird und gleichzeitig auch die Lackierparameter optimiert werden. Genutzt werden dazu unter anderem physikalische Simulationen abgesichert durch reale Versuche.

**Oliver Tiedje**

Lackiertechnik  
Fraunhofer IPA



[#WhatsNextRobotics](#)



# Open Lab Day

29. September 2023 in Stuttgart

Gäste der Business-Führung können erleben, wie ein Lackierroboter ohne Lackverluste zielgenau lackieren kann. Dabei werden Lacktropfen auf die Oberflächen geschossen. Dies erfordert, dass sich der Roboter sehr präzise bewegen kann.

**Oliver Tiedje**

Lackiertechnik  
Fraunhofer IPA



[#WhatsNextRobotics](#)

