
FLEXIBLE SENSORIK FÜR INHÄRENT SICHERE KONTINUUMSROBOTER

FutureSAX Pitch, 13.07.2021

Wilhelm Richard Wockenfuß



Vision





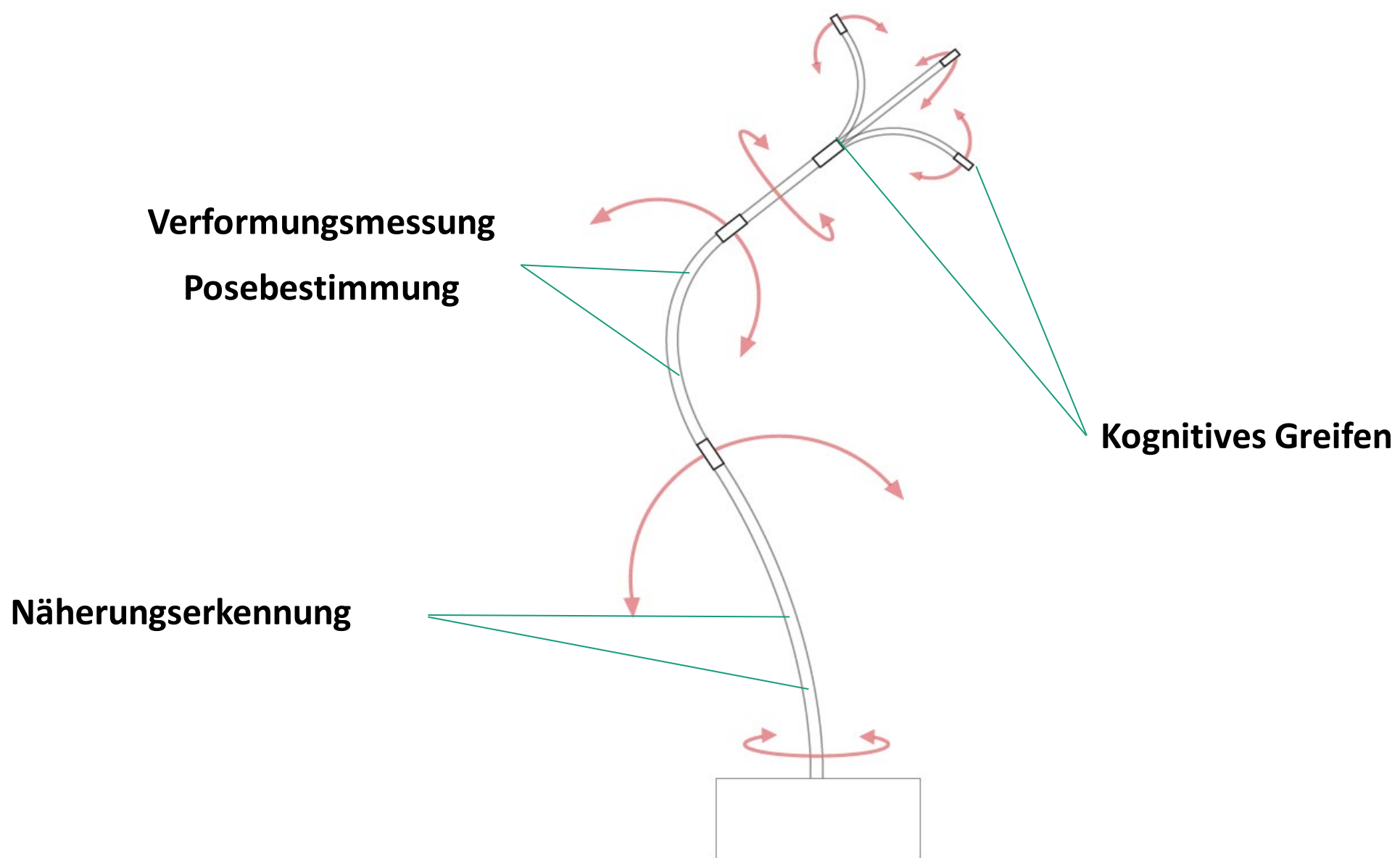


Aktueller Stand





Das brauchen wir...



Wir suchen Partner für Forschungsprojekte & Komponentenentwicklung für

**Flexible
Dehnungssensorik**

**Flexible
Abstandssensorik**

**Flexible
Drucksensorik**



»Flexible Sensorik für inhärent sichere Kontinuumsroboter«

Kontakt

Dipl.-Ing. Wilhelm Richard Wockenfuß,

Fraunhofer-Institut für Werkzeugmaschinen und Umformtechnik IWU, Adaptronik

Nöthnitzer Straße 44, 01187 Dresden,

Telefon +49 351 4772-2172

Wilhelm.Richard.Wockenfuss@iwu.fraunhofer.de

