



Human-Robot-Cooperation

Mensch-Roboter-Kooperation

- Dynamic safety areas
- Optimal exploitation of workspace
- 3D-camera for obstacle detection
- Flexible adaptation to application needs

- *Dynamische Sicherheitsbereiche*
- *Optimale Ausnutzung des Arbeitsraums*
- *3D-Kamera zur Hinderniserkennung*
- *Flexible Anpassung an Aufgabenstellung*

