

TAL
TECH

MIS ON ROBOTITE MAAILMAS VIIMASE AASTAGA JUHTUNUD JA MIS ON LÄHIAJAL TULEMAS?

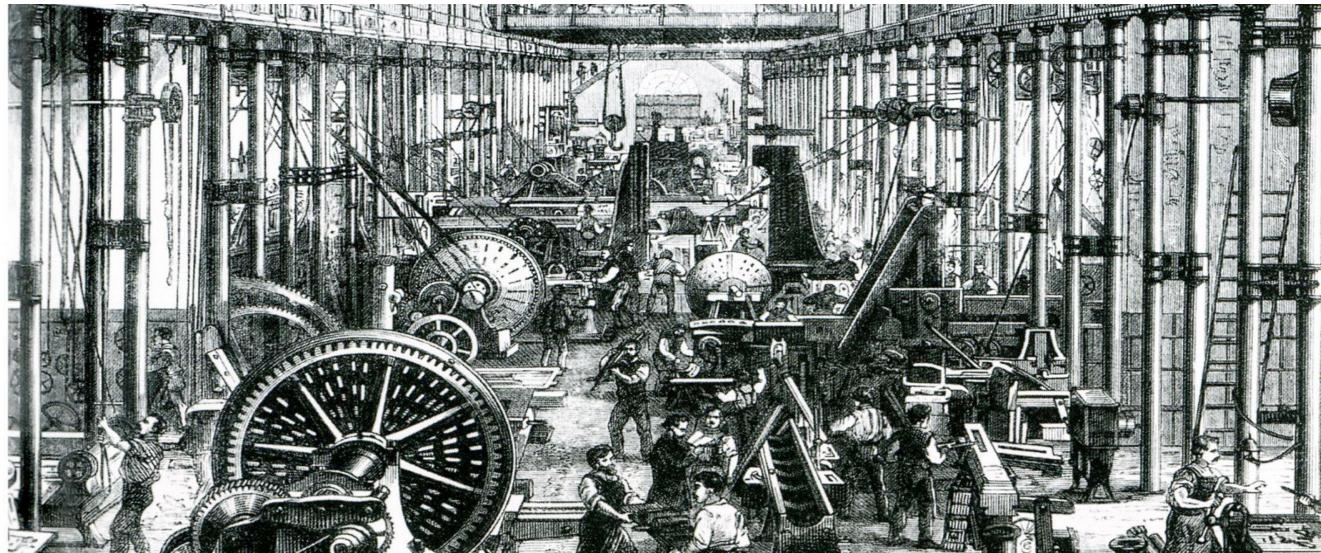
Karle Nutonen
Inseneriteaduskond / Virumaa kolledž
Tallinna Tehnikaülikool

18.08.2025



INDUSTRY 1.0 – ESIMENE TÖÖSTUSREVOLUTSIOON (1765)

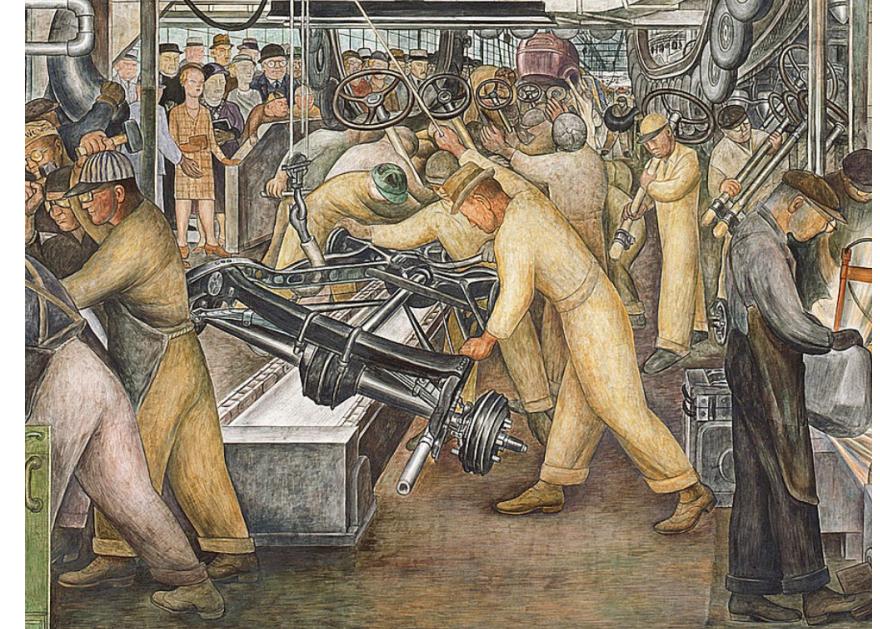
Mehhaniseerimine ja aurujõud





INDUSTRY 2.0 – TEINE TÖÖSTUSREVOLUTSIOON (1870)

Elekter, masstootmisliinid





INDUSTRY 3.0 – KOLMAS TÖÖSTUSREVOLUTSIOON (1969)

Programmeeritavad kontrollerid, arvutid, tööstusrobotid (Unimate 1961)



```
:  
: iloveyou.vbs :  
.----.----.----.----.----.  
( stupid computers ) .:  
.-'-'-'o-'-'-' :  
_____  
||o o| o  
||==|=|  
.---'---.  
| | o .o | |
| | o::o |  
| | | |  
-".---.-"  
| | : |  
(rOBot)_)_
```

 o
 d888b | |
 88888 | |
-----|_|

INDUSTRY 4.0 – NELJAS TÖÖSTUSREVOULTSIOON

Digitaliseerimine ja automatiseerimine (robotiseerimine)
Küberfüüsikalised süsteemid



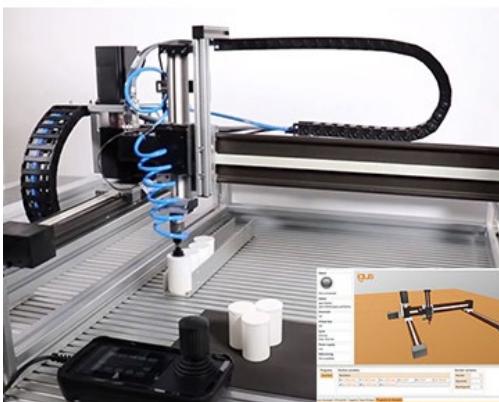
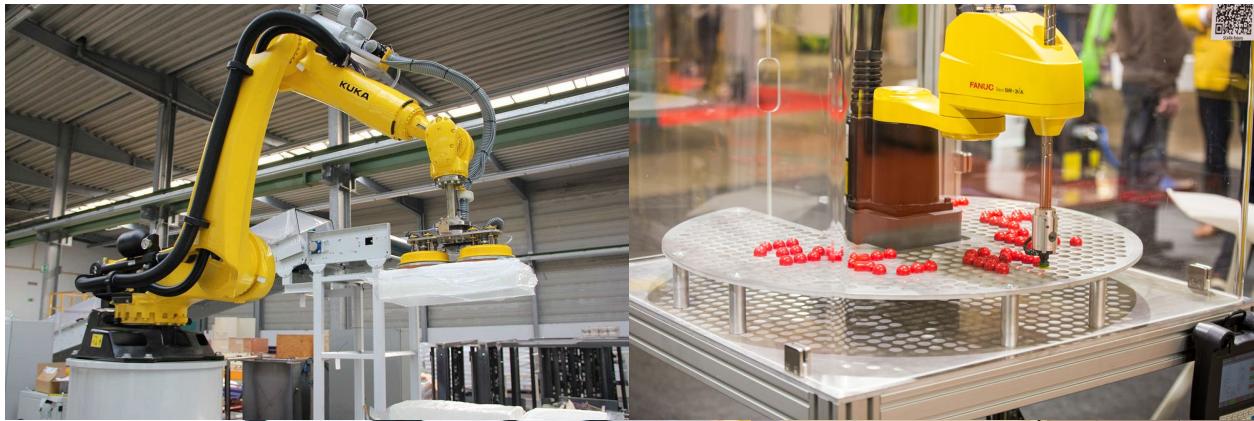
(TÖÖSTUS)ROBOT – MIS SEE ON?

- (Tööstus)robot on robotsüsteem, mida kasutatakse üldiselt tootmisprotsessis
- (Tööstus)robot on automatiseeritav, programmeeritav ja võimeline teostama liikumist kolmel või enamal



TÖÖSTUSROBOTI ERINEVAD TÜÜBID

- Artikuleeritud/liigendatud
- SCARA robot
- Karteesia robot
- Delta robot
- Koostöörobot



TÖÖSTUSROBOTI ERINEVAD TÜÜBID

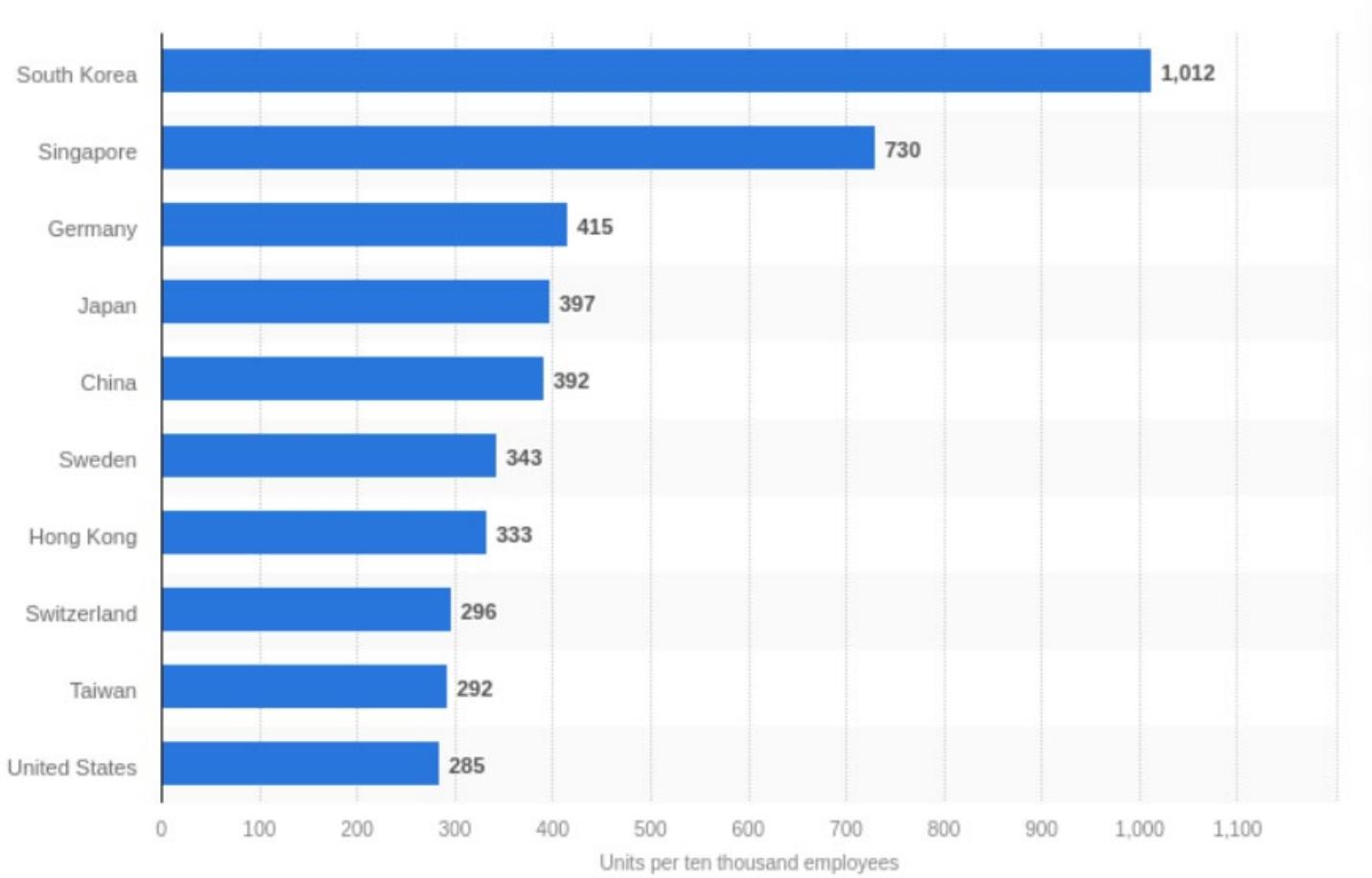
- Mobiilsed robotid (logistika robotid)
 - AGV – Automated Guided Vehicle
 - AMR – Autonomous Mobile Robots



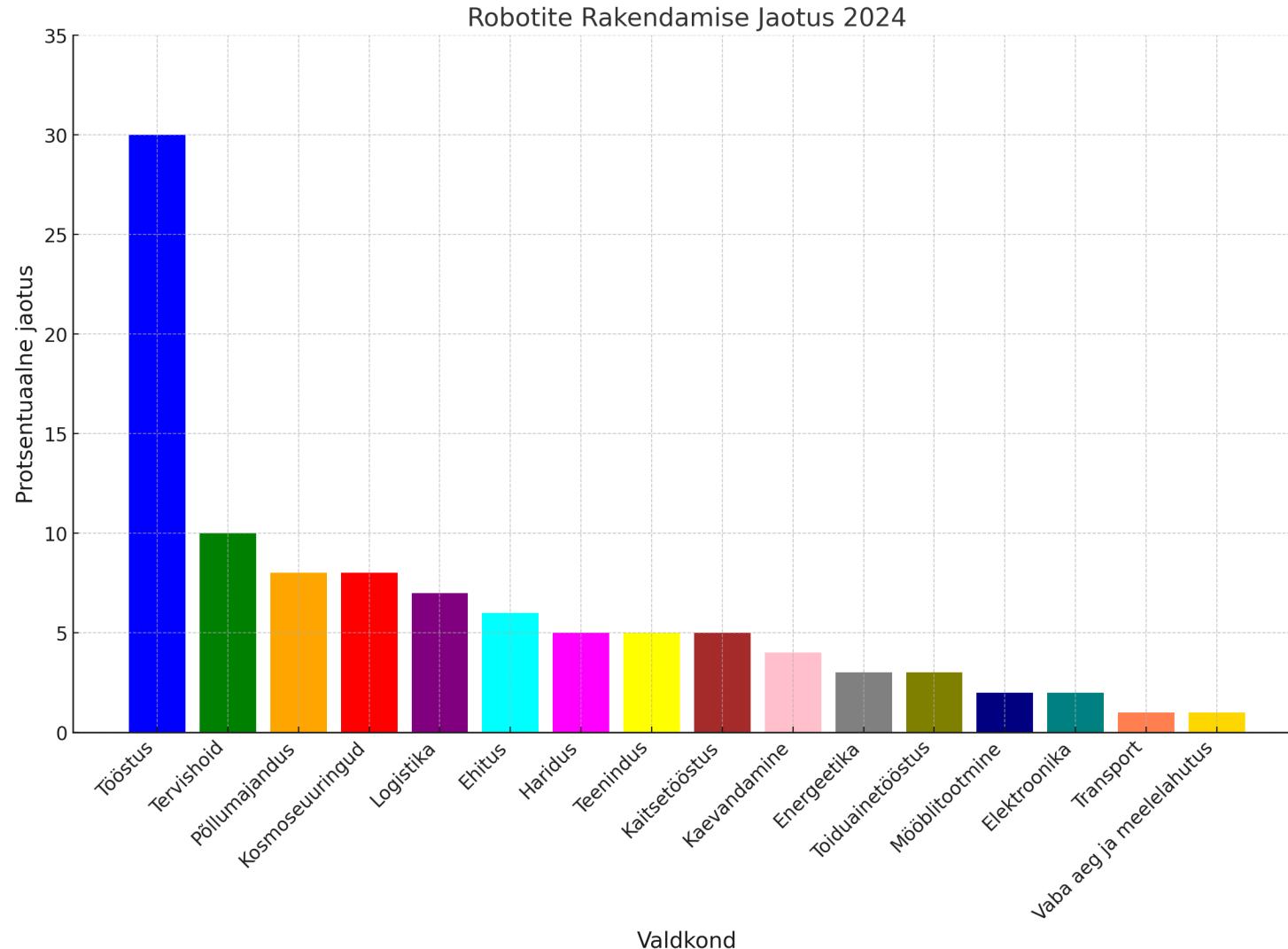


KUS OLEME PRAEGU?

STATISTIKA (ROBOTIT 10 000 TÖÖLISE KOHTA)

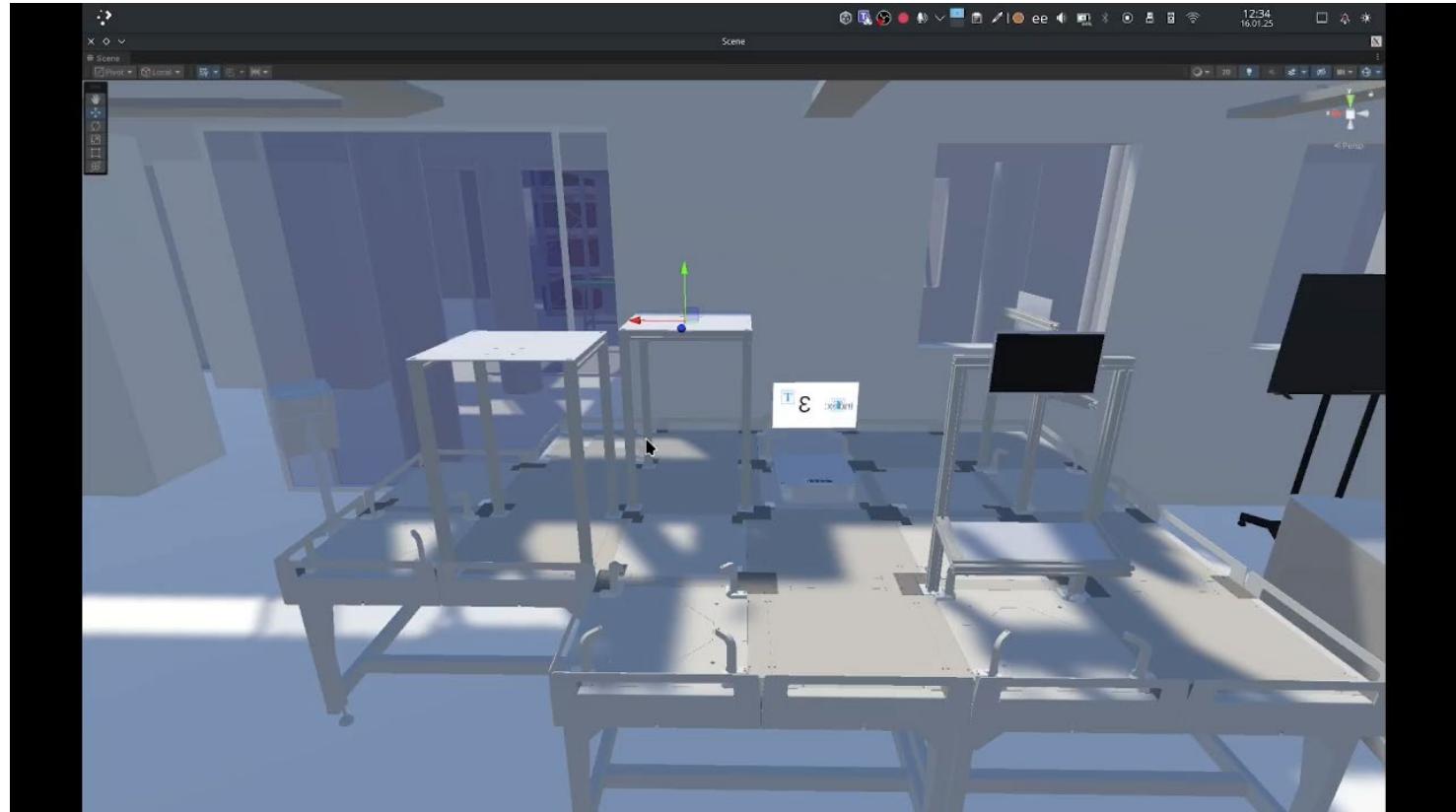


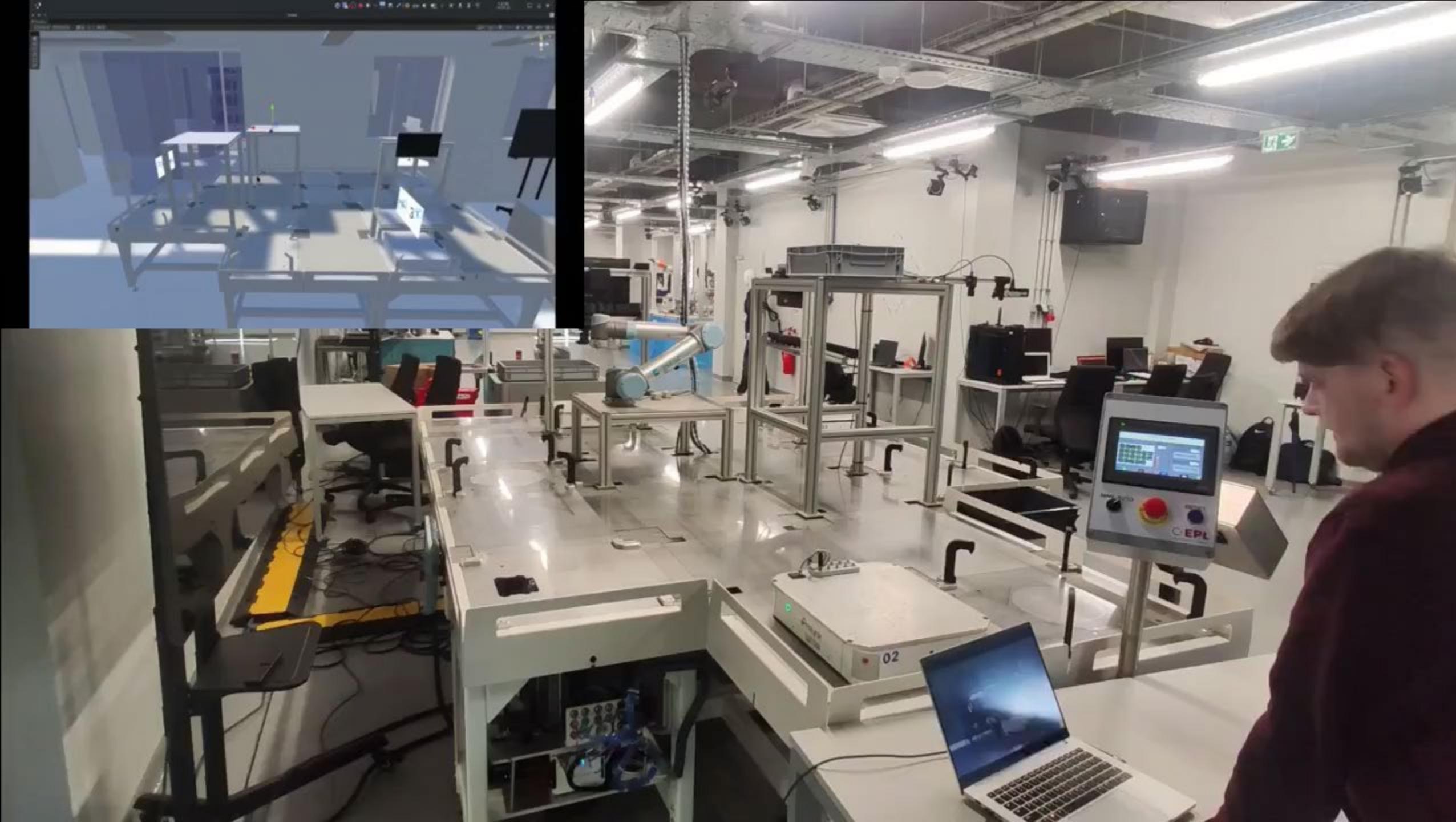
STATISTIKA (PROTSENDILINE OSAKAAL ELUVALDKONDADES)



KUS OLEME PRAEGU?

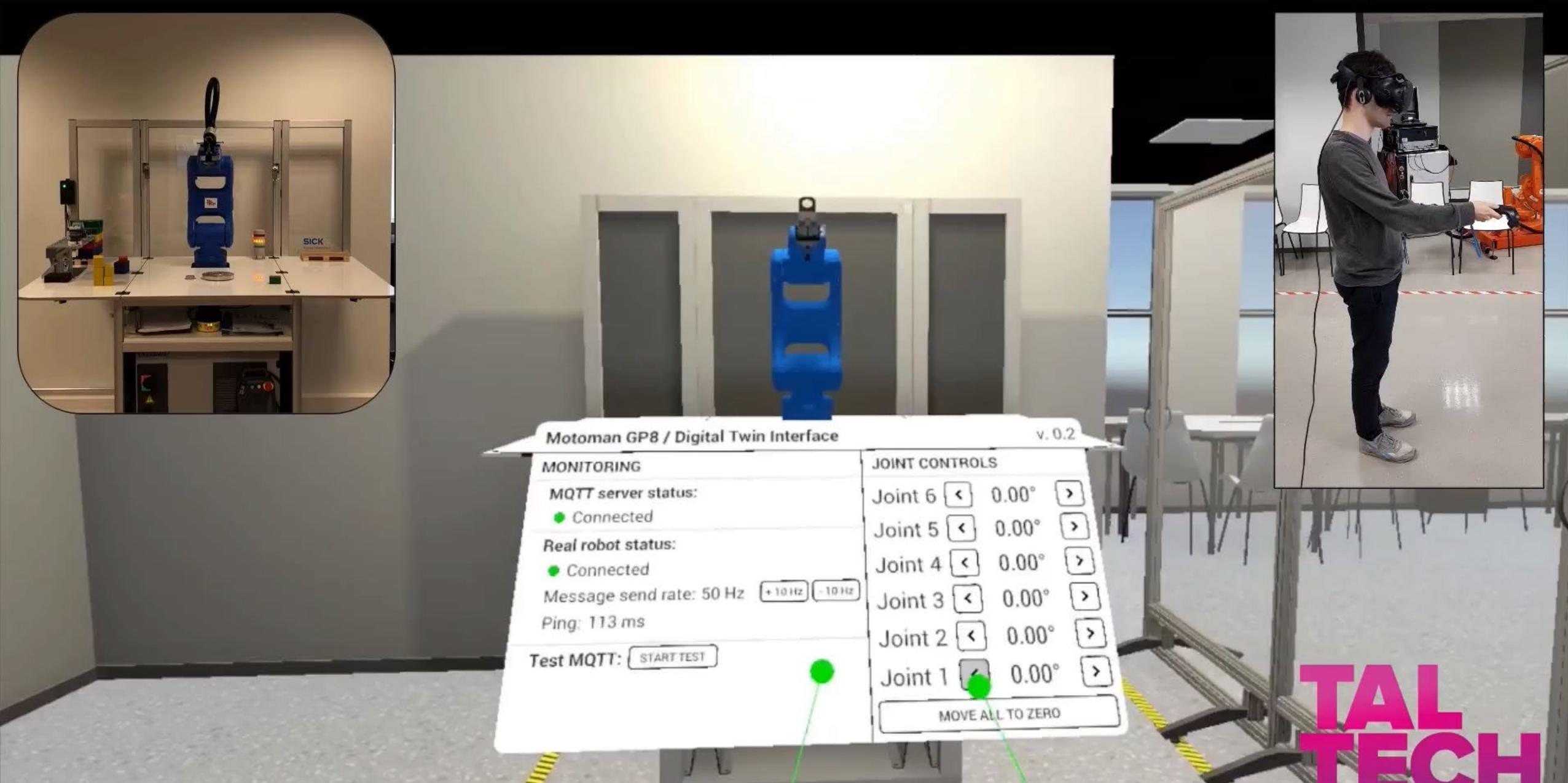
- Tootmisprotsesside simuleerimine digitaalsete kaksikute abil
 - Võimalik teha muudatusi protsessis ilma, et see mõjutaks reaalset tootmist.
 - Suurendab läbipaistvust terviklikust tootmisest läbi reaalaja seiramise





KUS OLEME PRAEGU?

- XR rakendused hoolduse ja koolituse jaks
 - Liitrealaalsus aitab tehnikutel diagnoosida ja parandada seadmeid kiiremini.
 - Virtuaalreaalsus võimaldab töötajate koolitust ohutus ja tõhusas keskkonnas.
 - Seadmete juhtimine, programmeerimine ohultult.



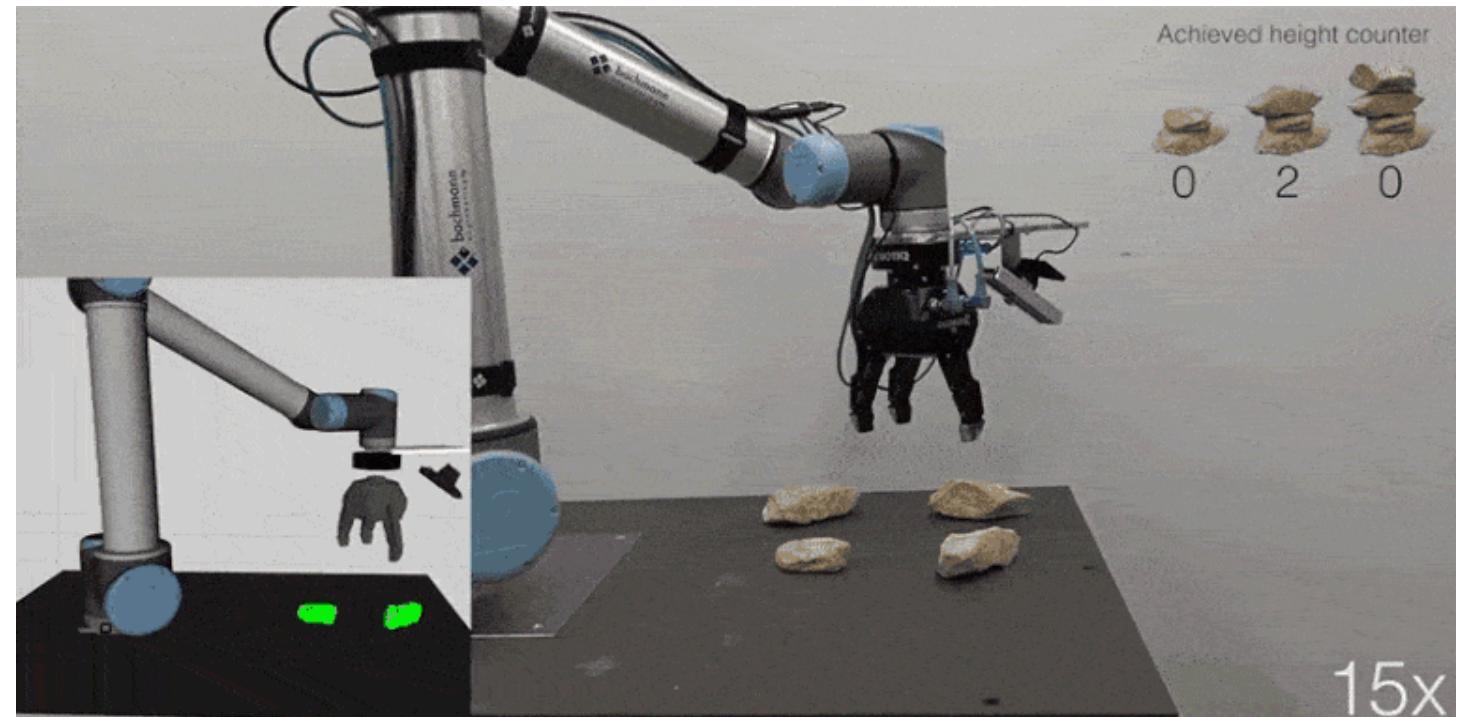
**TAL
TECH**
DEPARTMENT OF
MECHANICAL
AND INDUSTRIAL
ENGINEERING

KUS OLEME PRAEGU?

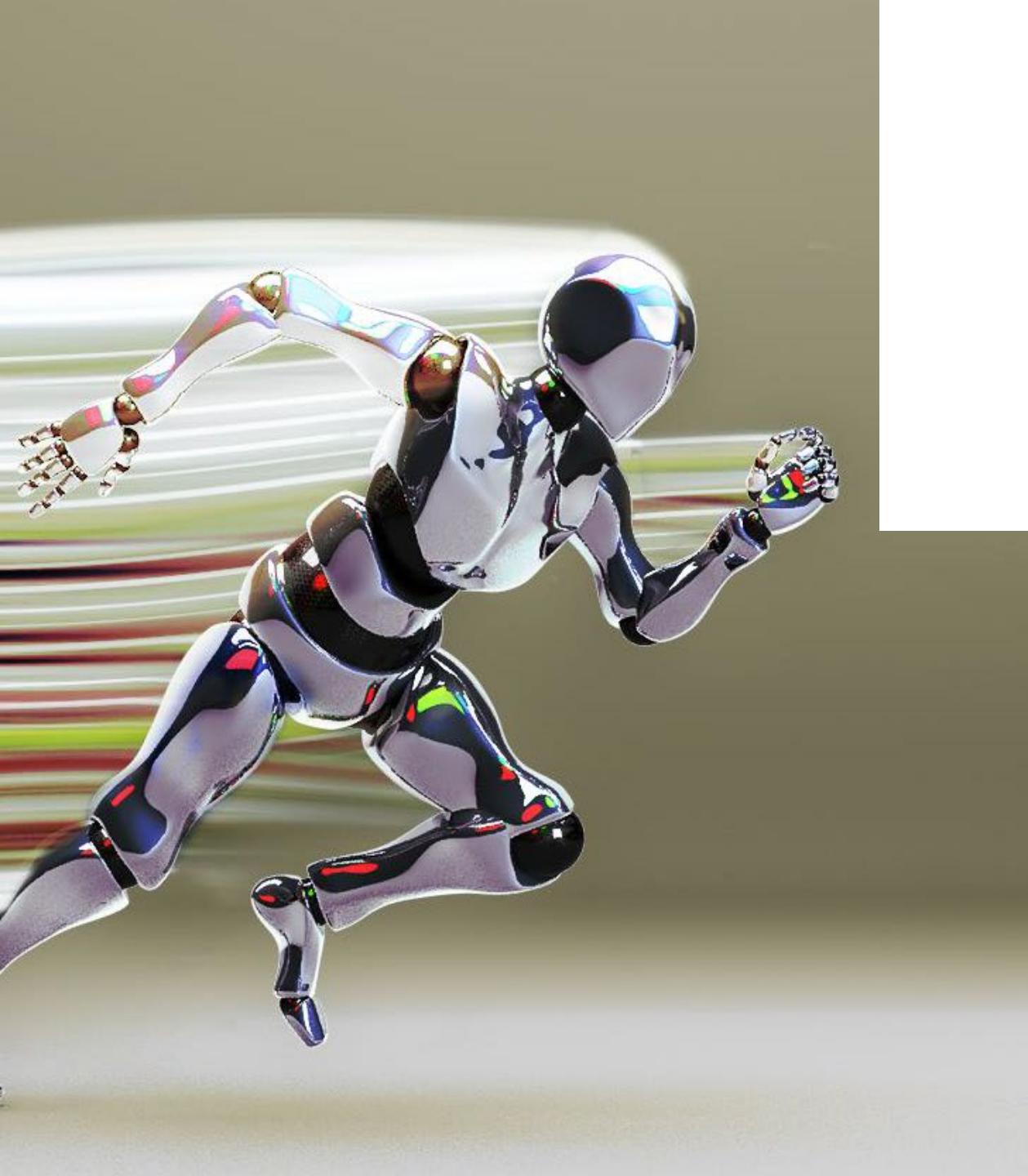
- IoT lahendused
 - Andmete kogumine andmeanalüüsiks
- AI kasutamine
 - Prognoosida seadmete rikkeid.
 - Optimeerida seadmete tööd, muutes seadmed töö kohanduvaks olukorrale ja keskkonnale.
- 5G ja kiire andmeside võimalused
 - Kiire ja usaldusväärne ühendus, mis toetab reaalajas andmeedastust ja kaugjuhtimist

KUS OLEME PRAEGU?

- Andmetel põhinev otsuste tegemine kasutades AI-d
 - Protsesside ümberseadistamine muutub lihtsamaks ja kiiremaks
 - Seadme energiakasutuse ja ressursside optimeerimine
 - Tööohutuse suurendamine



Kasutatud allikas



TULEVIK AREGUSUUNAD

TÖÖSTUS 5.0

- Tööstus 5.0 – „Inimkeskne tootmine“
 - Inimeste ja seadmete rolli ühendamine, et need üksteist täiustaks ja tugevdataks
 - Inimeste, tehnoloogia ja keskkonna vaheline koostoime



Kasutatud allikas

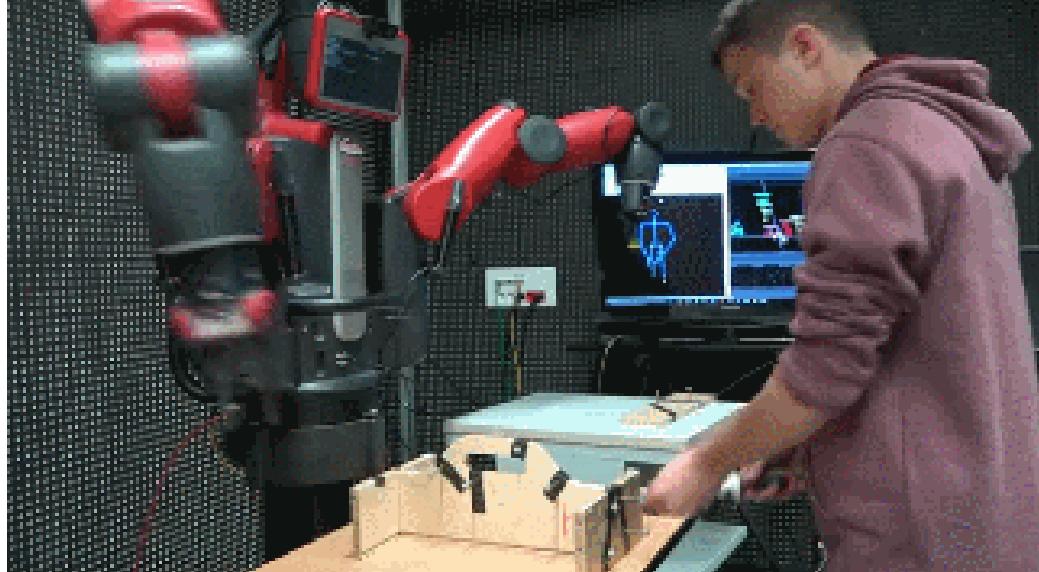
COBOT ÜHA SUURENEV RAKENDAMINE TOOTMISES

- Cobot – collaborative robot(koostöörobot)
 - Eesmärk – jagada ühist tööala inimesega (Tööstus 5.0 kontseptsioon)
 - Eelised:
 - Lihtsasti installeeritav
 - Kuluefektiivne
 - Kiire protsessi programmeerimine
 - Adapteeruv kiirus protsessi käigus
 - Puudused:
 - Suhteliselt väikene tõstejõud.



Kasutatud allikas

COBOT ÜHA SUURENEV RAKENDAMINE TOOTMISES



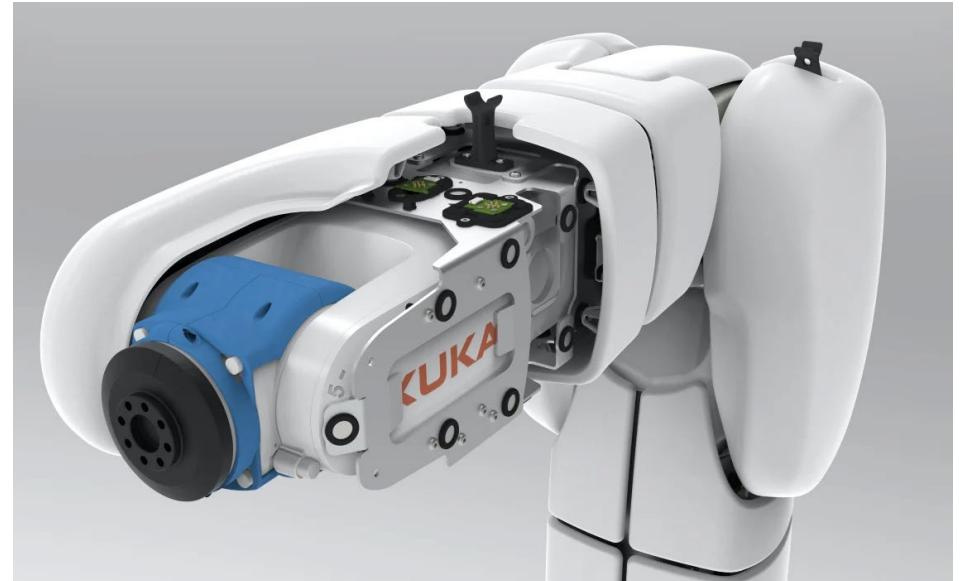
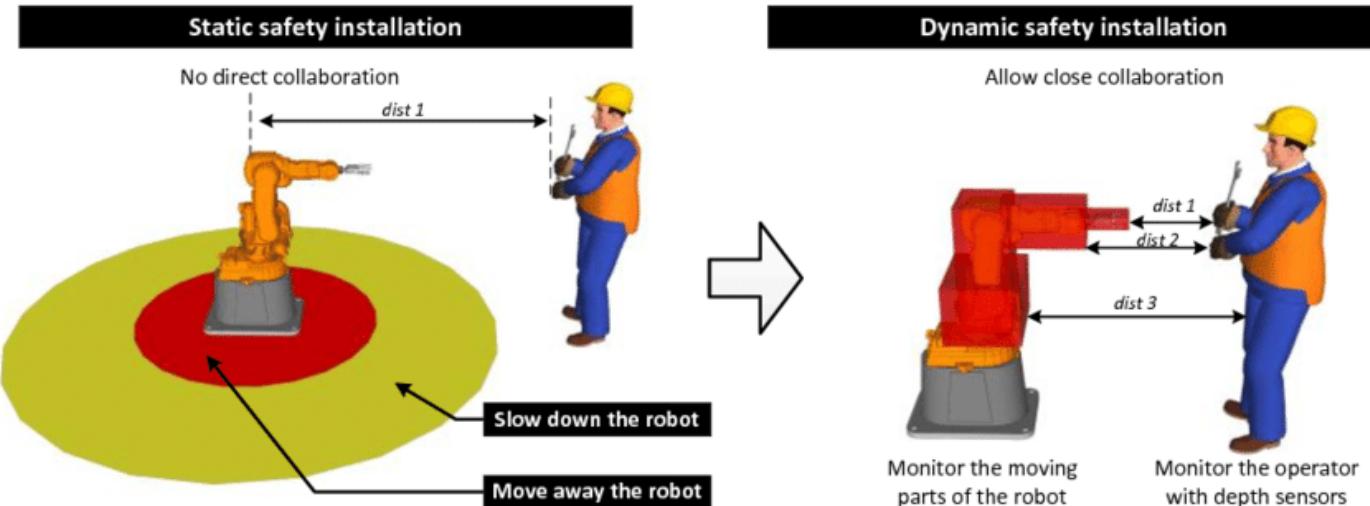
TÖÖRIISTAD

- Tööriistade universaalsus kasutamiseks erinevate koostöörobotitega
 - Haaratsid:
 - Elektrilised – jõu ja kiiruse reguleerimine
 - Vahust vaakumhaarats – võimaldab ebaharilikke kujudega objekte tõsta
 - Kaamerasüsteemid
 - Sorteerimisel
 - Objekti asukoha ja asendi kindlaks tegemine
 - Roboti töö optimeerimine



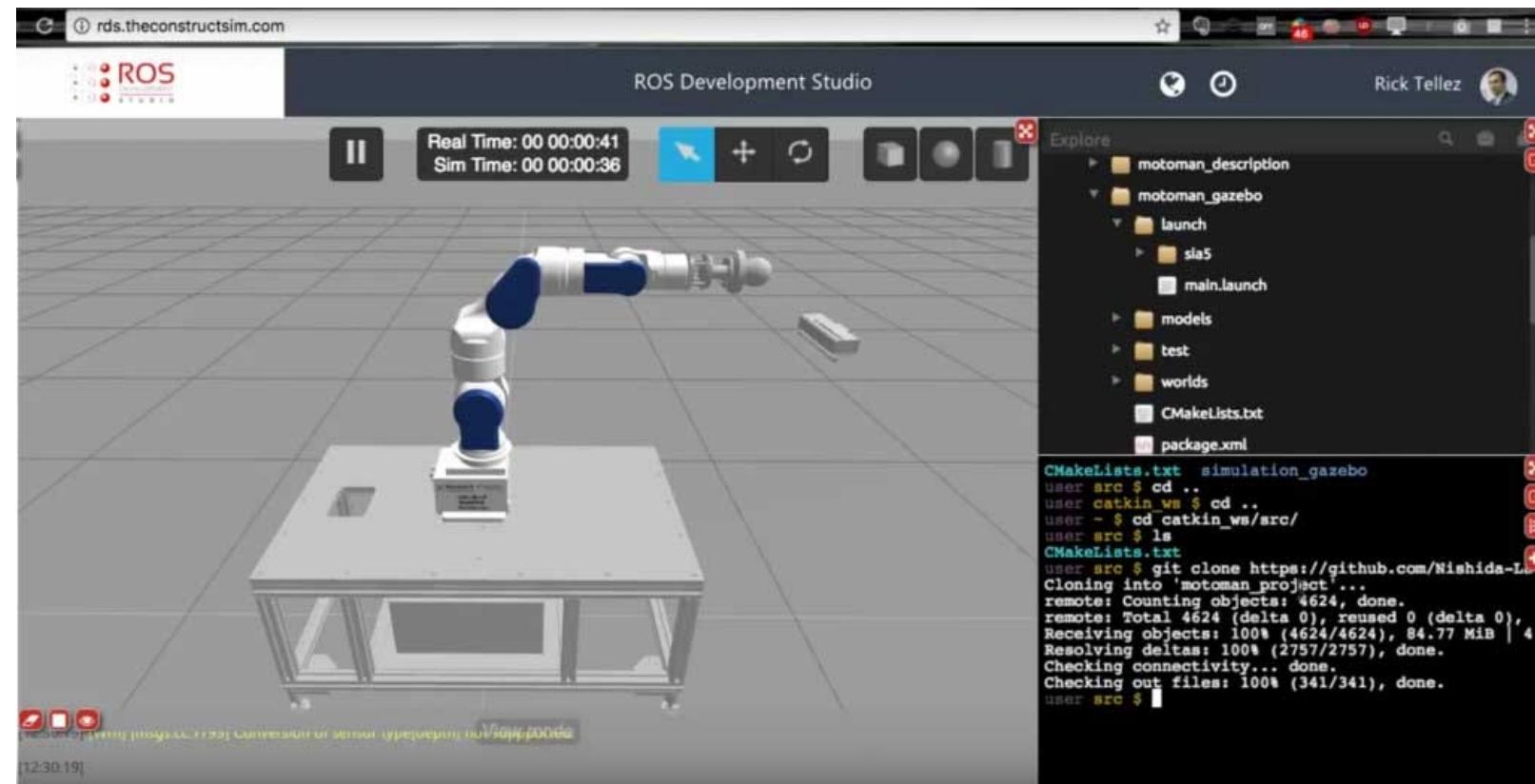
TURALAHENDUSED

- Erinevate kaamera funktsionaalsuste rakendamine
 - LIDAR – roboti kiiruse vähendamine inimese lähenemisel
- ARSKIN – Suурte tööstusroboti ümberkujundamine COBOT-ks lisamooduli paigaldamisel
- Dünaamiline turvaala



ROS – ROBOT OPERATING SYSTEM

- Avatud lähtekoodiga roboti juhtimiskeskond
- Võimaldab juhtida erinevate tootjate süsteeme ühtses keskkonnas
- Võimaldab laiendada seadmete funktsionaalsust
 - Masinõpe
 - Masinnägemine
 - AI
- Võimaldab kasutada erinevate tootjate seadmeid tootmises
- Ühtlustab robotite protsesside programmeerimist.





TALLINNA TEHNIKAÜLIKOOL

Ehitajate tee 5, 19086 Tallinn,

Tel 620 2002 (E-R 8.30–17.00)

taltech.ee