



Projektbeschreibung

Andrücken von Dichtungen in der Automobil
Endmontage

(VW: ID.3/4/5 Produktion in Zwickau)

Technische Besonderheiten

- Kollaborierender Leichtbauroboter (LBRiiwa)
- Sicherheitskonzept in Absprache mit BGHM
- Integration in Fließfertigung (passive Kopplung mit Fördertechnik)



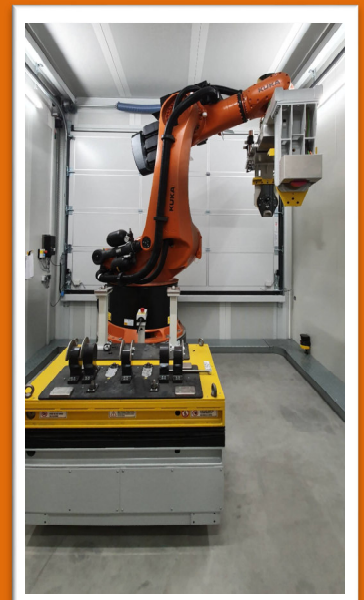
Projektbeschreibung

Inspektion und Nacharbeit von Gussteilen

(Scania: Gießerei in Schweden)

Technische Besonderheiten

- MRK-Anwendung mit Schwerlastrobotern (KR600's, Titan)
- Teilautonome Applikation mit Sicherheitssensoren und Zustimmungstastern
- Verwendung von Standard-Industrierobotern

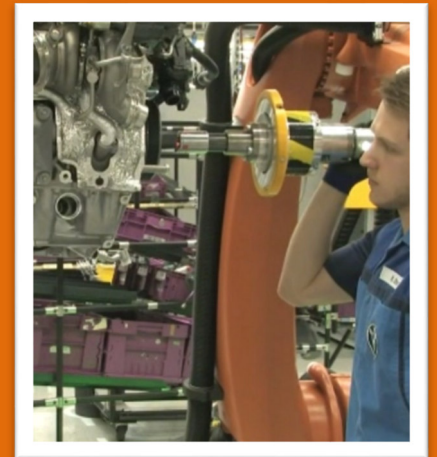




Projektbeschreibung

Montagunterstützung Antriebsstrang-Fertigung

(BMW: Montage Antriebsstrang in München /
Regensburg / Leipzig / Mexiko)



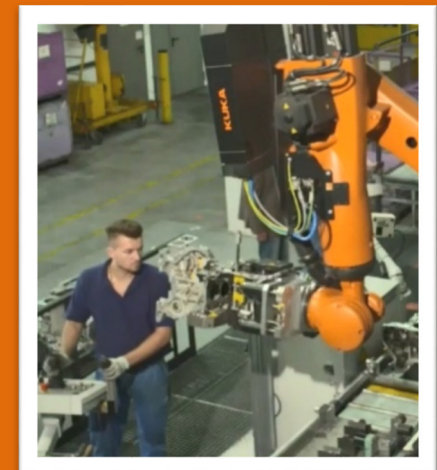
Technische Besonderheiten

- Handgeführter Roboter im hohen Traglastbereich
- Teilautonomer Betrieb
(abgesichert durch Zustimmungstaster und Laserscanner)
- Einsatz von Standard-Industrierobotern

Projektbeschreibung

Kurbelgehäuse-Handling zur Qualitätskontrolle

(BMW: Gießerei in Landshut)



Technische Besonderheiten

- Handgeführter Roboter im hohen Traglastbereich
- Sicherheitskonzept in Absprache mit BGHM
- Teilautonomer Betrieb
(abgesichert durch Zustimmungstaster/Zutrittsbeschränkung)
- Einsatz von Standard-Industrierobotern mit Funktionspaket
SafeGuiding

