

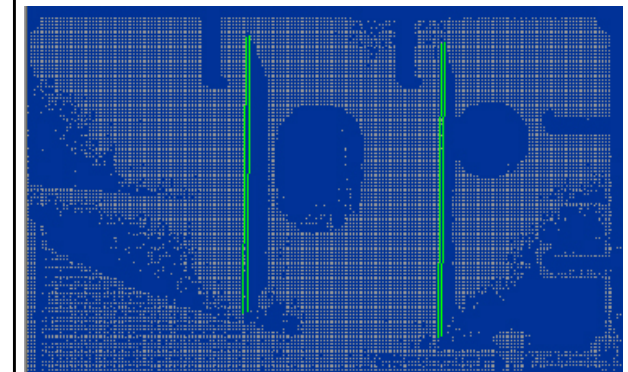
# 3D Laserscanner MINOLTA VI9i



<b>Measurement Distance</b>	0.6 m–1.0 m (standard mode) 0.5 m–2.5 m (extended mode)
<b>Measurement Area (X, Y, Z)</b>	93 mm x 69 mm x 26 mm to 1495 mm x 1121 mm x 1750 mm
<b>Laser class</b>	Class 2 (IEC 60825-1), Class I (FDA)
<b>Scan Time</b>	2.5 seconds
<b>Accuracy (Under our standard conditions)</b>	TELE XYZ : ±0.05 mm / ±0.10 mm MIDDLE XYZ : ±0.10 mm / ±0.20 mm WIDE XYZ : ±0.20 mm / ±0.40 mm (Distance: 0.6 m/1.0 m) (with user calibration system)

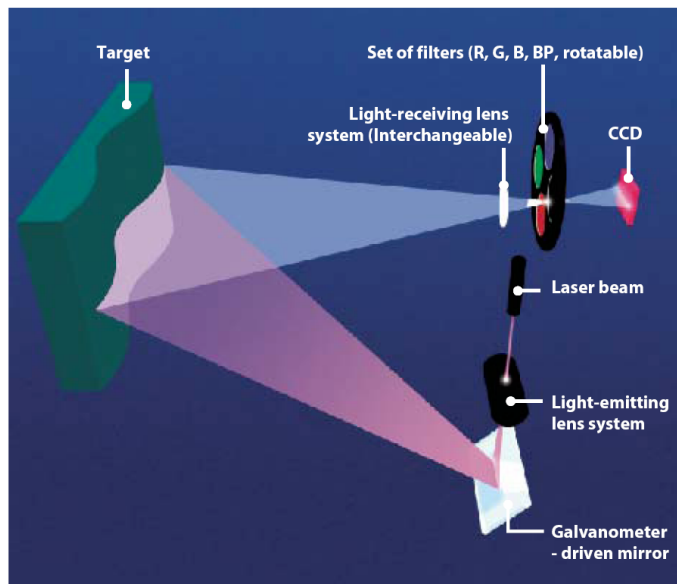


Roboter-schweiß-portal

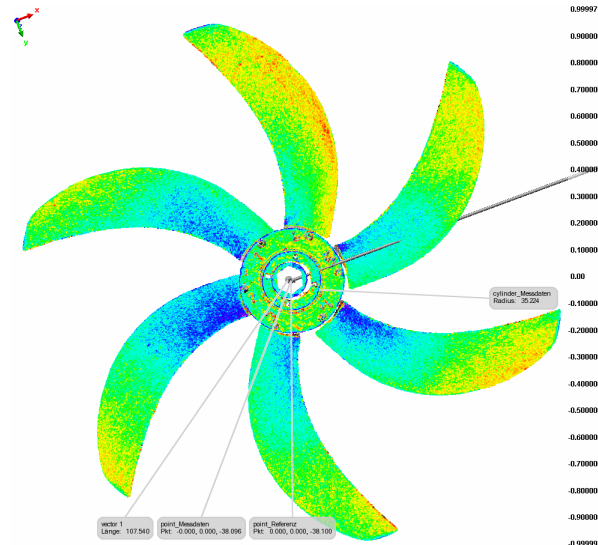


3D-Scan mit erkannten Schweißnähten (grün)

Automatische Programmierung von Schweißrobotern auf Basis von 3D-Scans



Messprinzip (Triangulation)



Messen und Soll/Ist-Vergleich komplexer Strukturen



**Universität Rostock**  
Fakultät für Maschinenbau und Schiffstechnik  
Lehrstuhl Fertigungstechnik



**Fraunhofer**  
Anwendungszentrum  
Großstrukturen in der  
Produktionstechnik