

Kompetenzverbund für innovative Produktionstechniken (VIRKOM) InnoRegio „Maritime Allianz Ostseeregion“, Verbundprojekt 12

'02 - '05

Problem

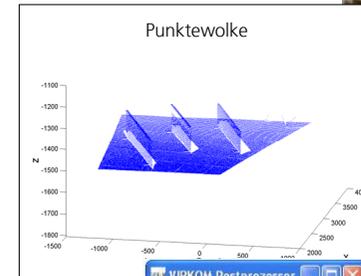
Moderne Roboterprogrammiersysteme basieren auf der Verfügbarkeit von Bauteilgeometriedaten aus vorgelegerten CAD-Systemen. Dieses begrenzt das Einsatzgebiet von Bahnschweißrobotern, weil ein durchgängiges EDV-System vorausgesetzt und die operative Anpassung an konstruktive oder technologische Produktänderungen erschwert wird. Dieses Problem gilt speziell für den Schiffbau.

Lösung

- Digitale Geometriedatenerfassung
- Automatische Programmgenerierung
- Komfortable Benutzerschnittstelle
- Örtliche und zeitliche Kopplung an den Fügeprozess

Nutzen

- Erschließen neuer Einsatzgebiete
- Ist-Zustandsorientierte Roboterprogrammierung
- Erhöhte Flexibilität und Qualitätssicherung



Universität Rostock
Fakultät für Maschinenbau und Schiffstechnik
Lehrstuhl Fertigungstechnik



Fraunhofer
Anwendungszentrum
Großstrukturen in der
Produktionstechnik

