



Toleranzausgleichssysteme Fur Industrieroboter Am Beispiel Des Feinwerktechnischen Bolzen-Loch-Problems

By Uwe Schweigert

Springer. Paperback. Book Condition: New. Perfect Paperback.

119 pages. Dimensions: 8.3in. x 5.8in. x 0.3in. 1. 1

Problemstellung Mehrere Untersuchungen und Studien weisen den Montagebereich als einen Schwerpunkt zukünftiger Technologieentwicklungen und Rationalisierungsmaßnahmen in der Produktion aus 1, 2. Der verstarkte Trend zu kurzeren Durchlaufzeiten, verbunden mit kleineren Losgrößen, stellt ebenso wie kurzere Produktlebensdauern erhöhte Anforderungen an die Flexibilität von Montagesystemen. Dieser Entwicklung wird durch einen zunehmenden Einsatz von Industrierobotern in flexibel automatisierten Montagesystemen Rechnung getragen 3. Für eine durchgängige Automatisierung der Montage werden neben den am Markt verfügbaren Standardkomponenten flexible Greifsysteme, Werkzeuge mit Prozeßintegration (z. B. Loten, Kleben), Toleranzausgleichssysteme, Fügestrategien und Komponenten für eine Sicherstellung der Werkzeugfunktionen und Überwachung des Montageprozesses benötigt. Entsprechende Systeme erfordern einen verstarkten Einsatz von Sensoren, der durch die jüngsten Entwicklungen auf diesem Gebiet ermöglicht wird 4. Ein großes Rationalisierungspotential existiert in der feinwerktechnischen Industrie mit insgesamt 58. 282 Betriebsstätten und 1. 676. 271 Beschäftigten in der Bundesrepublik Deutschland 1987 5. Die unterschiedlichen Branchen der Feinwerktechnik (Bild 1) zeichnen sich gemeinsam, verglichen mit anderen Industriezweigen, durch den weitaus

DOWNLOAD



Reviews

It is one of the most popular books. I am quite late in start reading this one, but better than never. Once you begin to read the book, it is extremely difficult to leave it before concluding.

-- Camille Larson

This is actually the very best pdf I actually have studied till now. I am quite late in start reading this one, but better than never. You will like just how the author publishes this ebook.

-- Junior Lesch