

Merkblatt DVS 0922-7

Industrierobotersysteme zum Schweißen, Schneiden, Kleben und Beschichten – Anlagenkonzepte, Programmierung und Betrieb kooperierender Roboter und externer Achsen

Ausschuss für Technik im DVS

Arbeitsgruppe V 2 „Lichtbogenschweißen“

Arbeitsgruppe V 2.6.2 „Roboter“

Diese Veröffentlichung wurde von einer Gruppe erfahrener Fachleute in ehrenamtlicher Gemeinschaftsarbeit erstellt und wird zur Beachtung empfohlen. Der Anwender muss jeweils prüfen, wie weit der Inhalt auf seinen speziellen Fall anwendbar und ob die ihm vorliegende Fassung noch gültig ist. Eine Haftung des DVS – Deutscher Verband für Schweißen und verwandte Verfahren e.V. und derjenigen, die an der Ausarbeitung beteiligt waren, ist ausgeschlossen.

Inhalt

1.	Geltungsbereich.....	3
2.	Zweck	3
3.	Technische und wirtschaftliche Zielstellung von Roboter-Systemen	3
4.	Begriffsbestimmung und Verweise	3
5.	Funktionsweise kooperierender Systeme	4
5.1.	Logische Kooperation	4
5.2.	Geometrische Kooperation	5
6.	Einsatzbereiche.....	5
7.	Kinematische Komponenten	5
8.	Grundstrukturen kooperierender Systeme und Anlagentypen.....	6
8.1.	Roboter – Positionierer	6
8.2.	Mehrere Roboter – ein Positionierer	6
8.3.	Vorrichtungslose Fertigung	8
8.4.	Lastteilung (Loadsharing) mittels mehrerer Positionier-Roboter	8
8.5.	Fertigung ohne Nebenzeiten.....	10
9.	Steuerung kooperierender Systeme	10
10.	Schrifttum	11
10.1.	Regelwerk	11
10.2.	Literatur.....	11

Voransicht des Regelwerkes