



Universität Salzburg

Einladung zum Kolloquium am FB Computerwissenschaften

“Roboterbahnplanung für das Remote-Laserstrahlschweißen”

Dipl.-Ing. Ulrich Munzert
Leiter Forschungsfeld Robotik
Institut für Werkzeugmaschinen und
Betriebswissenschaften (iwb)
TU München

Zusammenfassung

Die neue potentialträchtige Technologie des robotergeführten Remote-Laserstrahlschweißens, bei der Fokusabstände zwischen Optik und Bauteil von 1,5 m realisiert werden können, etabliert sich in zunehmenden Maße in der Industrie und generiert durch die Reduktion von Prozessnebenzeiten erhebliche Vorteile gegenüber Alternativverfahren. Allerdings stellt diese Innovation zur Fertigung bester Nahtqualitäten neue Herausforderungen an die Robotertechnik.

Im Rahmen des Vortrages werden die entwickelten Werkzeuge zur Roboter-Programmierung und Algorithmen zur Roboterbahnoptimierung für das Remote-Laserstrahlschweißen vorgestellt. Besonderer Fokus liegt dabei in der Einbeziehung von Prozessparametern aus Grundlagenversuchen sowie anlagenspezifischen Rahmenbedingungen. Die erzielten Ergebnisse werden anhand von Realbeispielen illustriert.

Datum: *Mittwoch, 27.Juni 2007*

Zeit: *17.15 Uhr*

Ort: *HS T01, Institutsgebäude, Jakob-Haringer-Str. 2*

Kontakt: Professor J.Pfalzgraf, Zi.2.23, Tel.: -6309