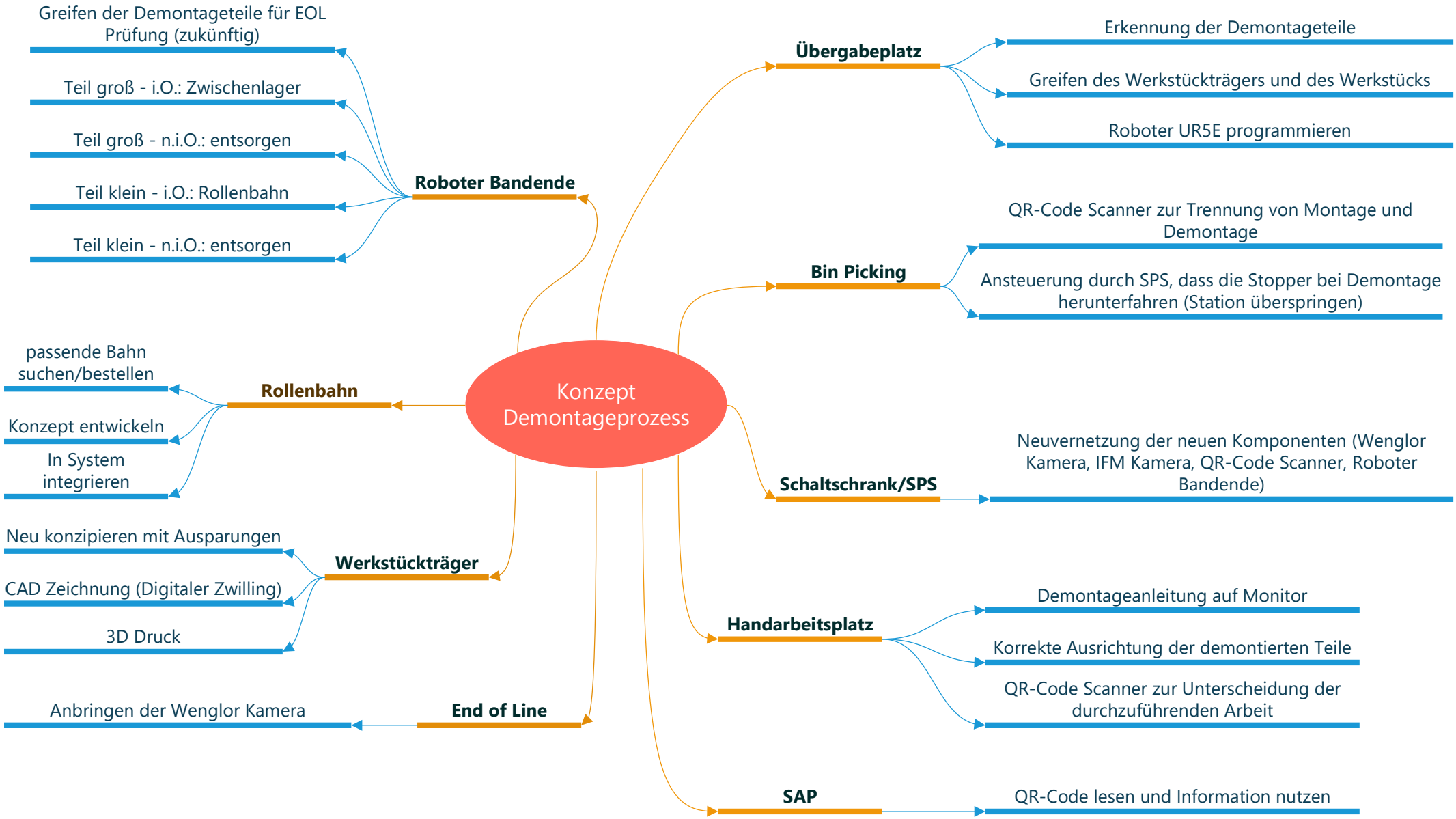

Konzept Demontageprozess
Roboter Bandende
Greifen der Demontageteile für EOL Prüfung (zukünftig)
Teil groß - i.O.: Zwischenlager
Teil groß - n.i.O.: entsorgen
Teil klein - i.O.: Rollenbahn
Teil klein - n.i.O.: entsorgen
Übergabeplatz
Erkennung der Demontageteile
Greifen des Werkstückträgers und des Werkstücks
Roboter UR5E programmieren
Bin Picking
QR-Code Scanner zur Trennung von Montage und Demontage
Ansteuerung durch SPS, dass die Stopper bei Demontage herunterfahren (Station überspringen)
Rollenbahn
passende Bahn suchen/bestellen
Konzept entwickeln
In System integrieren
Schaltschrank/SPS
Neuvernetzung der neuen Komponenten (Wenglor Kamera, IFM Kamera, QR-Code Scanner, Roboter Bandende)
Werkstückträger
Neu konzipieren mit Ausparungen
CAD Zeichnung (Digitaler Zwilling)
3D Druck
Handarbeitsplatz
Demontageanleitung auf Monitor
Korrekte Ausrichtung der demontierten Teile
QR-Code Scanner zur Unterscheidung der durchzuführenden Arbeit
End of Line
Anbringen der Wenglor Kamera
SAP
QR-Code lesen und Information nutzen