Start

URSE (Start) auf Startpos

Was kann gemacht werden?

Transportroboter vorhanden

Transportroboter nicht vorhanden

Info:
Ständige Abfrage der Zustände

- Sobald Bedingungen für einen Prozess erfüllt sind, kann dieser gestartet werden
- gleichzeitiger Ablauf von mehreren Prozessen

Kamerascan (Wengler)

Teile auf Husky vorhanden?

Ja

Nein

Bauteilträger vorhanden?

Nein

Auflegen eines Werkstück-trägers

Ja

Auflegen des Demontage-teils auf Werkstück-träger

Start Demontage-prozess

Stopper freigeben

Weitergabe an Bin Picking

Info:
QR-Code Scanner an Bin Picking Station nötig für Unterscheidung zwischen Montage und Demontage

QR-Code erkannt?

nein

Montageteil

ja

Stopper Bin Picking einfahren

Weitergabe über Wendestation zum Handarbeitsplatz

Info:
QR-Code Scanner an Handarbeitsplatz nötig für Unterscheidung zwischen Montage und Demontage

QR-Code erkannt?

nein

Montageteil

ja

Durchführen Demontage

durchgeführt

Stopper freigeben

EoL-Prüfung

Info:
QR-Code Scanner an Bandende nötig für Unterscheidung zwischen Montage und Demontage

QR-Code erkannt?

nein

Montageteil

ja

Entnahme und Sortierung der Bauteile

Sortierung durch URSE (Ende)

Kleines Teil

Rollenbahn

Großes Teil

Zwischen-lager (Box)

Demontage abgeschlossen

Teile in Zwischen-lager?

Nein

Ja

URSE (Start) Transportro-boter befüllen mit Teilen von Zwischen-lager

Ende/Start

Montageprozess

Start Montageprozess

Bauteilträger vorhanden?

Nein

Auflegen eines Werkstück-trägers

Ja

Rohling auflegen

Kamerascan

Rohling vorhanden?

Weitertransport an Bin Picking Station

Zapfen auf Werkstück-träger durch Bin Picking Station

Stopper Bin Picking einfahren

Weitergabe über Wendestation zum Handarbeitsplatz

Durchführung Montage

durchgeführt

Stopper freigeben

EoL-Prüfung

Entnahme des Bauteils

Freie Plätze auf Husky?

ja

Husky

nein

Zwischenlager

Montage abgeschlossen