

1. Record Nr.	UNINA9910346905703321
Autore	Sayler Sabine
Titolo	Universelle Manipulationsstrategien fur die industrielle Montage
Pubbl/distr/stampa	KIT Scientific Publishing, 2011
ISBN	1000022488
Descrizione fisica	1 online resource (199 p. p.)
Lingua di pubblicazione	Tedesco
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Sommario/riassunto	Der Trend zu kleineren Losgrößen und kurzeren Produktlebenszyklen erfordert flexiblere Automatisierungslosungen. Der Beitrag dieser Arbeit liegt in der Entwicklung universeller, kontaktbasierter Manipulationsstrategien, die modellfrei, objektunabhängig und durch den Einsatz von erfahrungsbasiertem Lernen taktzeitoptimiert sind. Sie lösen industrielle Greif- und Fugeaufgaben, die zur Palettierung, Verpackung und Maschinenbestückung notwendig sind.