

# Automatisierung einer Roboter-Clinchanlage

## Ausgangssituation:

Ein/e Mitarbeiter/in legt das Panel auf den Arbeitstisch, dann wird der Roboter aktiviert, der ein Verstärkungsblech aufclincht. Danach wird das Panel entnommen und der Prozess beginnt erneut.

## Ziele:

- Umbau des Arbeitstisches für eine genauere und automatische Positionierung sowie Fixierung des Paneels
- Entwickeln eines Greifers um die Paneele von der Aufnahmestation auf den Arbeitstisch zu befördern
- Werkzeugwechselstationen für Greifer und Clincher konstruieren
- Optimierung des Clinchprozesses durch eine Sicherheitsschaltung

## Lösungen:

- Planung und Konstruktion des Arbeitstisches, der Werkzeugwechselstationen sowie des Greifers in Creo Parametric
- Wirtschaftlichkeitsrechnung der Konzepte
- Installation einer Clincherüberwachung

## Projektteam:

HTL Jenbach:

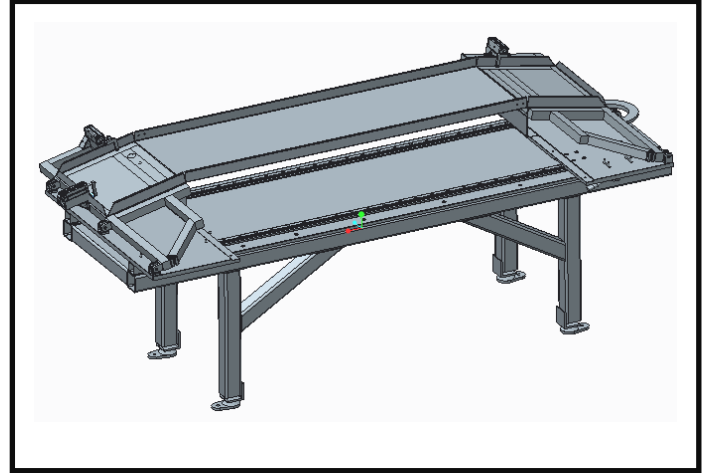
- Christian Ögg
- Florian Moser
- Pascal Pletzer
- DI Tobias Fankhauser

Halton Foodservice:

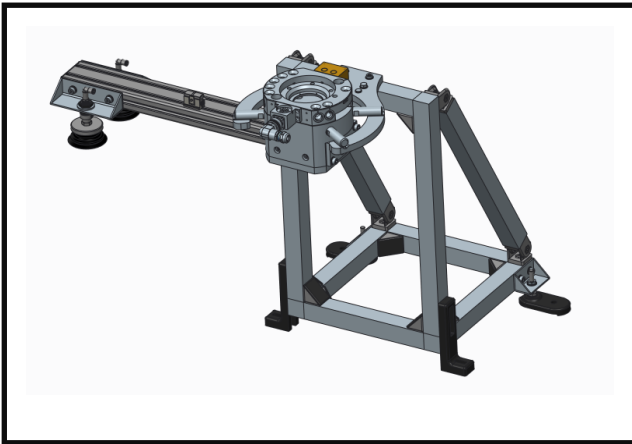
- Alexander Gassner



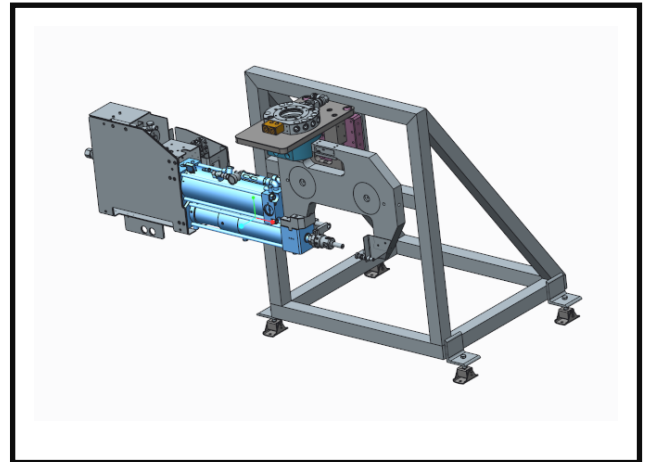
Clincher



Arbeitstisch



Greifer & Ablegestation



Clincher & Ablegestation

