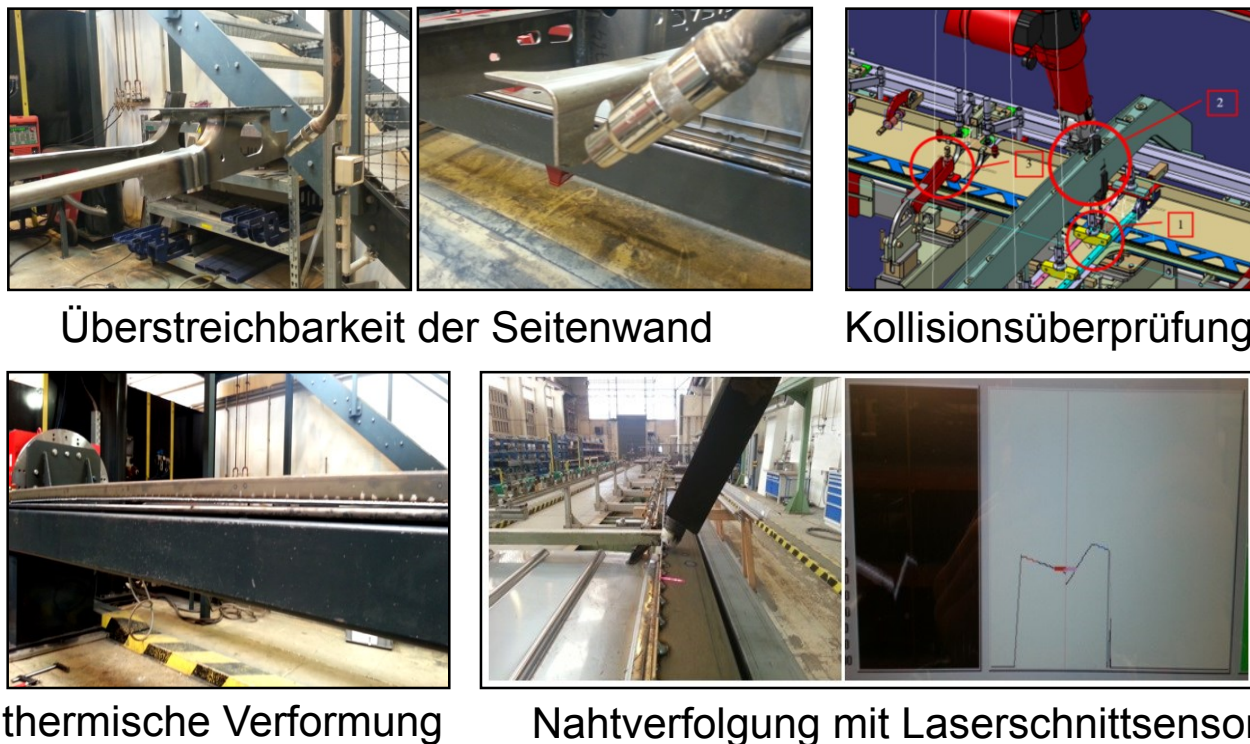


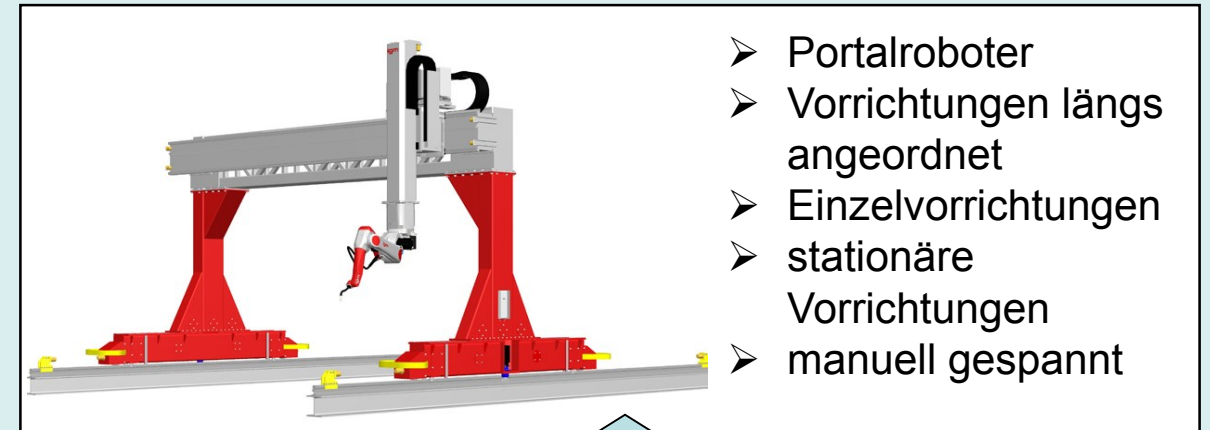
Ausgangspunkt und Ziel

- Fügen von Straßenbahn-Seitenwänden mittels manuellem Schmelzschiessen
- Unterauslastung bestehender Roboteranlage
- Steigerung der Qualität
- Senkung von Fertigungszeiten
- Kapazitätssteigerung für kommende Aufträge
- Entwurf und Bewertung eines Fertigungskonzeptes

Voruntersuchungen



Vorzugsvariante zum Fertigungskonzept



Variantenuntersuchung

Merkmals	Ausprägung			
Art des Roboters	Linienroboter Balkenfahrwerk		Portalroboter	verfahrbarer Schweißmast
Anzahl Stationen	1	2	3	n
Ausrichtung der Vorrichtungen	quer		längs	
Funktionsumfang	Einzelvorrichtungen		kombiniert (SM+BM)	
Mobilität	transportabel		stationär	
Spannvorgang	automatisch		manuell	

➤ Morphologischer Kasten
➤ anschließend Bewertung über Präferenzmatrix