



Merkblatt  
DVS 0922-7

Fertigt Ausgabe  
Oktober 2008

## Merkblatt DVS 0922-7

# Industrierobotersysteme zum Schweißen, Schneiden, Kleben und Beschichten – Anlagenkonzepte, Programmierung und Betrieb kooperierender Roboter und externer Achsen

Ausschuss für Technik im DVS  
Arbeitsgruppe V 2 „Lichtbogenschweißen“  
Arbeitsgruppe V 2.6.2 „Roboter“

Diese Veröffentlichung wurde von einer Gruppe erfahrener Fachleute in ehrenamtlicher Gemeinschaftsarbeit erstellt und wird zur Beachtung empfohlen. Der Anwender muss jeweils prüfen, wie weit der Inhalt auf seinen speziellen Fall anwendbar und ob die ihm vorliegende Fassung noch gültig ist. Eine Haftung des DVS – Deutscher Verband für Schweißen und verwandte Verfahren e.V. und derjenigen, die an der Ausarbeitung beteiligt waren, ist ausgeschlossen.

**Inhalt**

<b>1.</b>	<b>Geltungsbereich</b> .....	<b>3</b>
<b>2.</b>	<b>Zweck</b> .....	
<b>3.</b>	<b>Technische und wirtschaftliche Zielstellung von Roboter-Systemen</b> .....	<b>3</b>
<b>4.</b>	<b>Begriffsbestimmung und Verweise</b> .....	<b>3</b>
<b>5.</b>	<b>Funktionsweise kooperierender Systeme</b> .....	<b>4</b>
5.1.	Logische Kooperation .....	4
5.2.	Geometrische Kooperation .....	5
<b>6.</b>	<b>Einsatzbereiche</b> .....	<b>5</b>
<b>7.</b>	<b>Kinematische Komponenten</b> .....	<b>5</b>
<b>8.</b>	<b>Grundstrukturen kooperierender Systeme und Anlagentypen</b> .....	<b>6</b>
8.1.	Roboter – Positionierer .....	6
8.2.	Mehrere Roboter – ein Positionierer .....	6
8.3.	Vorrichtungslose Fertigung .....	8
8.4.	Lastteilung (Loadsharing) mittels mehrerer Positionierroboter .....	8
8.5.	Fertigung ohne Nebenzeiten.....	10
<b>9.</b>	<b>Steuerung kooperierender Systeme</b> .....	<b>10</b>
<b>10.</b>	<b>Schrifttum</b> .....	<b>11</b>
10.1.	Regelwerk .....	11
10.2.	Literatur .....	11

Voransicht des Regelwerkes