



Mechanik verstehen. Nicht nur programmieren.

Ich plane, simuliere, programmiere und optimiere Roboteranwendungen mit ABB-Robotern und industrieller Bildverarbeitung – und denke die Mechanik mit: Kräfte beim Greifen und Fügen, Kinematik, Takt. Damit sie nicht nur in der Inbetriebnahme funktionieren, sondern im Betrieb zuverlässig laufen.

- 15 Jahre Industrieautomation
- Erfahrung aus Entwicklung (ISRA Vision) und Hersteller (ABB)
- Bundesweit – vor Ort und aus der Ferne
- Ein Ansprechpartner – von der Idee bis zum Betrieb

Mechanik verstehen

Kräfte beim Greifen und Fügen, Kinematik und Takt sind Teil der Lösung, nicht Nebensache.

Fehlerbehandlung eingeplant

Nach einer Kollision fährt sich der Roboter selbst frei – quitiert wird an der HMI.

Offline vorbereitet

Entwickelt und getestet am digitalen Abbild, damit die Zeit an Ihrer Anlage kurz bleibt.

Wobei kann ich Ihnen helfen?

01

Ihnen fehlt Kapazität für ein ABB-Projekt

Ich übernehme abgegrenzte Pakete – Robotersoftware, Bildverarbeitung, Auslegung – fertig getestet. Sie bleiben Ansprechpartner Ihres Kunden.

02

Sie planen eine neue Anlage

Ich begleite Ihr Projekt ab der ersten Idee: Konzept, Auslegung, Auswahl der Komponenten, Vorentwürfe für Ihre Konstruktion – bis zur Inbetriebnahme.

03

Ihre Anlage soll erweitert oder umgerüstet werden

Neue Funktionen, Umstieg von IRC5 auf OmniCore oder RobotWare 8: vorbereitet am digitalen Abbild, eingespielt in einer kurzen Pause.

04

Sie wollen wissen, ob sich eine Aufgabe automatisieren lässt

Zykluszeit, Erreichbarkeit, Greifen, Bildverarbeitung – ich prüfe es in der Simulation, bevor Sie investieren. Allein bei ABB über 30 Machbarkeitsstudien.

05

Ihr Prozess läuft nicht stabil

Sporadische Fehlgriffe, verkantete Teile, schneller Verschleiß, eine Kamera, die Teile mal erkennt und mal nicht: Ich finde die Ursache – oft sind es Kräfte, die man nicht sieht, oder Licht, das nicht passt.

06

Ihre Anwendung kommt nicht weiter

Komplexe Bewegungsabläufe, Bildverarbeitung, Kraftregelung oder Schnittstellen, die nicht so wollen wie geplant: Ich finde den Knackpunkt und bringe die Anwendung zum Laufen – gemeinsam mit Ihrem Team.

Womit ich arbeite

Roboter	ABB Industrieroboter (IRB), Cobots der CRB-Reihe (GoFa, PoWa), SCARA, Delta, YuMi und Single Arm YuMi
Steuerung	OmniCore (RobotWare 7 und 8), IRC5, RAPID, RobotStudio · SafeMove, Force Control, SoftMove, EGM, Conveyor Tracking
Bildverarbeitung	Cognex In-Sight, 2D und 3D, Lageerkennung, Inspektion, OCR
Zuführung	FlexFactory, AsyriL, Afag
Schnittstellen	PROFINET, EtherNet/IP, TCP/IP, Profibus, OPC UA, Robot Web Services
Bedienung	FlexPendant-Apps, Bedienung über die Anlagen-HMI

So arbeiten wir zusammen

- 1 **Erstgespräch** – kostenlos, per Telefon oder Video
- 2 **Klären, ob es geht** – bei Bedarf per Machbarkeitsstudie
- 3 **Angebot** – nach Aufwand oder zum Festpreis
- 4 **Umsetzung** – offline vorbereitet, vor Ort in Betrieb
- 5 **Und danach** – Einweisung und Schulung Ihres Teams, Support aus der Ferne oder vor Ort

Wenn es brennt, bin ich schnell da. Kleinere Aufgaben plane ich meist kurzfristig ein, vieles löse ich auch aus der Ferne.

Lassen Sie uns über Ihr Projekt sprechen

Beschreiben Sie mir kurz Ihre Aufgabe – fertige Unterlagen brauchen Sie dafür noch nicht.

E-MAIL
kontakt@agautomation.de

TELEFON · MO-FR, 8-17 UHR
+49 151 7459 6273