

# Validierung von Fertigungsprozessen

## ■ Methoden:

- Entwicklung von Prüfsystemen und –verfahren
- Latenzzeitbestimmung
- Modellierung dynamischer Prozesse
- Optimierung von Montageabläufen



## ■ Kooperationen:

- Institute für Fertigungstechnik (KIT, RWTH Aachen)
- Meyer Werft

## ■ Publikationen (Auswahl)

- ULRICH, T. [2012]: Uncertainty Estimation for Kinematic Laser Tracker Measurements. 2012 International Conference on Indoor Positioning and Indoor Navigation, 13.-15. November 2012, Sydney, Australia
- ULRICH, T. [2013]: Measurement Uncertainties of Kinematic Industrial Tasks Using the Example of Laser Trackers. 2013 LVMC Large Volume Metrology Conference, 10-11th September 2013.
- HERRMANN, C. [2010]: Positioning and Synchronization of Industrial Robots. 2010 International Conference on Indoor Positioning and Indoor Navigation (IPIN), 15-17 September 2010, Zürich, Switzerland, in review for IEEE.
- HERRMANN, C.; HENNES, M. [2010]: A-TOM: 6DOF-Bestimmung mittels trackingfähiger optischer Messsysteme. OMAM 2010, Optische Messverfahren für Anwendungen im Maschinenbau, GIK/KIT, 14.10.2010.
- HERRMANN, C., HENNES, M., JURETZKO, M., SCHNEIDER, M., MUNZINGER, C. [2010]: Positionierung und Synchronisation von kooperierenden Robotern.
- Festschrift zur Verabschiedung von Günter Schmitt. S. 129-134..
- JURETZKO, M.; HENNES, M.; SCHNEIDER, M.; FLEISCHER, J. [2008]: Überwachung der raumzeitlichen Bewegung eines Fertigungsroboters mit Hilfe eines Lasertrackers. AVN 5/2008, S. 171-178.
- HENNES, M., JURETZKO, M. [2008]: Measuring the motion - Synchronizing a laser tracker for high- accuracy handling tasks. CMSC, Charlotte (NC), 22.-25.7.2008, pp 23-28. **DGK Sektion Ingenieurgeodäsie**

