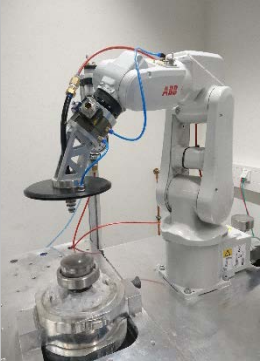






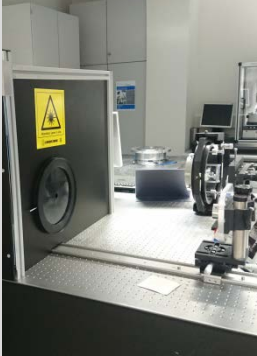





Art des Gerätes	Gerätebezeichnung	Anwendungen	Technische Daten	Genauigkeiten	Besonderheiten/ Dateninformationen
Robotergeführter Low Power Fluid-Jet (ABB IRB 120)		<ul style="list-style-type: none"> - Oberflächenpolitur von Aluminium, Stahl, Plexiglas, Glas - Werkstückhalter 100 mm x 100 mm x 100 mm möglich, kann ggf. vergrößert werden. - Werkstück Geometrien: Planflächen, Sphären, Asphären, Freiformflächen 	<ul style="list-style-type: none"> - Reichweite 0,58 m - Traglast 3 kg - Bearbeitungsdruck 8 – 30 bar 	<ul style="list-style-type: none"> - Positionswiederholgenauigkeit 0,01 mm 	
Robotergeführter High Power Fluid-Jet (ABB IRB 140)		<ul style="list-style-type: none"> - Oberflächenpolitur von Aluminium, Stahl, Plexiglas, Glas - Werkstückhalter 120 mm x 120 mm x 100 mm - Werkstückgeometrien: Planflächen, Sphären, Asphären, Freiformflächen 	<ul style="list-style-type: none"> - Reichweite 0,81 m - Traglast 6 kg - Bearbeitungsdruck 20 - 110 bar 	<ul style="list-style-type: none"> - Positionswiederholgenauigkeit 0,03 mm 	
Robotergeführter 6D Druckkopf (ABB IRB 140)		<ul style="list-style-type: none"> 6D Drucken nach dem FDM- Verfahren - Material: PLA, PETG, ABS - Druckplatte: 23 cm x 25 cm 	<ul style="list-style-type: none"> - Reichweite 0,81 m - Traglast 6 kg - Filamentdurchmesser: 1,75 mm - Druckgeschwindigkeit: max. 20 mm/s 	<ul style="list-style-type: none"> - Positionswiederholgenauigkeit 0,03 mm 	
Robotergeführter Polierkopf (ABB IRB 2400)		<ul style="list-style-type: none"> - Bearbeitungsköpfe: Stahl- Polierkopf - Materialien: Stahl - Werkstückegeometrie: Planflächen, Sphären, Asphären, Freiformflächen 	<ul style="list-style-type: none"> - Reichweite 1,55 m - Traglast 16 kg 	<ul style="list-style-type: none"> - Positionswiederholgenauigkeit 0,03 mm 	

<p>ABB IRB 4400</p>		<ul style="list-style-type: none"> - Bearbeitungsköpfe: Fräskopf, Pad- Polierkopf, Dip- coating, Schunk HWS 63 (- Materialien: Keramik, Kunststoffe, Glas - Werkstücke: Planflächen, Sphären, Asphären, Freiformflächen ö 	<ul style="list-style-type: none"> - Reichweite 1,96 m - Traglast 60 kg 	<ul style="list-style-type: none"> - Positionswiederholgenauigkeit 0,05 mm 	
<p>Röders RXP500DS 5- Achs Fräs/ Schleifmaschine</p>		<p>Rohteilfertigung, HSC Fräsen und Schleifen von Glas, Keramik, Aluminium, Stahl</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Arbeitsraum 450 mm x 455 mm x 240 mm - Schwenkbereich +/-115 Grad - Drehbereich nahezu beliebig - Tischgröße 250 mm - EROWA Spannsystem - Werkstückgewicht max. 60 kg - Vorschub 0–42.000 mm/min - Frässpindel 42.000 Upm, 14 kW, HSK E40, - maximaler Werkzeugdurchmesser 16 mm 		
<p>Zygo NewView 8300 Weißlichtinterferometer</p>		<p>Oberflächen 3D- Bestimmung zum Erfassen der Form, Rautiefe und Oberflächenstruktur</p> <p>Werkstücke die eine Reflektivität von 0,05% - 100% aufweisen.</p> <p>Die maximale Werkstückgröße entspricht 89 x 203 x 203 mm.</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Vertikaler Scan Bereich 150 µm mit dem präzisions Piezo 20 mm mit erweitertem Scan- Bereich - Maximale Scan Geschwindigkeit 96 µm/s 	<ul style="list-style-type: none"> - Oberflächen Topographie Wiederholgenauigkeit 0.2 nm - Wiederholgenauigkeit des RMS Wertes 0.01 nm - Optische Laterale Auflösung 0.34 µm (100X Objektiv) - Spatial Sampling 0.04 µm (100X objective 2X zoom) - Wiederholgenauigkeit der Schritthöhe 0.1% - Wiederholgenauigkeit der Schritthöhe bei erweitertem Scanbereich 0.8% 	<p>Backup: Zygo NewView 200</p>
<p>Fizeau Interferometer</p>		<p>Oberflächen 3D- Bestimmung zum Erfassen der Form, Rautiefe und Oberflächenstruktur von Planflächen und Sphären.</p> <p>Asphären und Freiformflächen nur bedingt messbar.</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Kameraauflösung 2048x2048 Pixel - Bildrate 15 fps - Pixelgröße 7.4 µm - Verfügbare Objektive: f 0,75; f 1,5; f2,2; f 3,2; f 5,3; f 7,2 	<ul style="list-style-type: none"> - laterale Auflösung 96.5µm - vertikale Auflösung 2 nm 	

<p>Zeiss Prismo 7/12/7 VAST XT Koordinatenmessmaschine</p>		<p>Taktile Maß-, Form- und Lagebestimmung</p>	<p>- Messbereich: 1060 x 1520 x 695 mm</p>	<p>- Messgenauigkeit +/- (1,6 + L/350) µm</p>	
<p>FD-OCT Optical Coherence Tomography</p>		<p>Bestimmung von SSD (subsurface damage)</p>	<p>- Messbereich axial: 200 µm - Detektion von SSD bis zu einer Tiefe von 60 µm</p>	<p>- Axiale Auflösung: 0,4 µm</p>	
<p>PILZ SafetyEYE</p>		<p>Das PILZ SafetyEYE überwacht die Mensch-Maschine-Interaktion für die am ZOT verwendeten Robotersysteme. Dazu können Arbeitsräume definiert werden, die eine sichere Zusammenarbeit mit den Analgen gewährleisten.</p>	<p>- Körperschutz bis 7,5 m Reichweite - Maximaler Sichtbereich ca. 72 m² - Erforderliche Beleuchtung ab 300 Lux, abhängig vom Hintergrund - Für Anwendungen bis PL d EN ISO 138491, SIL 2 (EN IEC 61508), DIN EN 6496</p>		