

Automatische Saugerpositionierung



Student*in	Marco Baio
Experte*in	Dominic Bühler
Dozent*in	Roland Rebecchi
Auftraggeber*in	Glaston Switzerland AG
Fachrichtung	Elektrotechnik, Schwerpunkt Automation
Abschlussjahr	2021
Ausgangslage	Soll auf der Glasbearbeitungsmaschine eine neue Glasform produziert werden, müssen die Unterstützungsauger an der korrekten Stelle unter dem Glas platziert werden. Bei häufigen Glaswechseln entstehen so hohe Stillstandzeiten.
Aufgabenstellung/Ziel	In Zukunft macht die Maschine das autonom. Der Sauger soll automatisch aufgenommen und an seiner Sollposition wieder abgesetzt werden. Dadurch werden die Stillstandzeiten reduziert.
Ergebnisse/Nutzen	Als Ergebnis liegt eine neue Applikation für die Glasbearbeitungsmaschine vor, die einen Formwechsel vollautomatisch durchführt. Für Kunden erhöht sich die Produktivität und für die Firma Glaston Switzerland AG ist es ein Schritt zur autonomen Zukunft.