

bzw. vor Berührung des Roboters. Erreicht wird dies durch eine Um-mantelung der beweglichen Elemente mit einem PU-Schaum. Dessen sensitive Haut reagiert auf leichten Druck oder Annäherung des Mitar-beiters. Bei der Entwicklung dieser 3D Kollisionsschutzsysteme kann Mayser auf eine langjährige Erfahrung aus der Medizintechnik – bspw. für mobile Computer-Tomografen – zurückgreifen. Die taktilen Absi-cherungen sind erprobt und zeichnen sich so durch eine hohe Sicher-heit und Robustheit aus.

Der 3D Kollisionsschutz kann individuell auf die Geometrie des Robo-ters angepasst werden und ist widerstandsfähig gegen äußere Ein-flüsse wie z. B. verdünnte Säuren, Reinigungsmittel oder Schmiermit-tel. Zudem bietet Mayser ein Softcover ohne taktilen Sensor, um dem Roboter eine weiche Optik zu geben. Dies soll die Ängste des Mitar-beiters in der Zusammenarbeit nehmen.

Maßgeschneiderte Sicherheitskonzepte

Neben dem 3D Kollisionsschutz komplettieren Flächensensoren und berührungslos wirkende Systeme wie die sichere Umfelderkennung durch Ultraschall (USi Safety) die Mayser MRK-Sicherheitskonzepte. Diese Systeme eignen sich nicht nur für die Neuentwicklung von MRK-fähigen Robotern, sie bieten auch die Möglichkeit nicht-MRK-fähige Roboter nachzurüsten.

Mayser richtet sich mit ihren MRK-Systemen an Roboterhersteller, Systemintegratoren und Anwender die automatisierte Arbeitsplätze für Menschen sicher gestalten möchten.

Zeichen: 2.800