

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum

Internationales Büro

(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
14. April 2016 (14.04.2016)



(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2016/055397 A1

- (51) **Internationale Patentklassifikation:**
B25J 9/10 (2006.01) *B25J 9/16* (2006.01)
F15B 15/22 (2006.01) *B25J 19/00* (2006.01)
- (21) **Internationales Aktenzeichen:** PCT/EP2015/072891
- (22) **Internationales Anmeldedatum:**
5. Oktober 2015 (05.10.2015)
- (25) **Einreichungssprache:** Deutsch
- (26) **Veröffentlichungssprache:** Deutsch
- (30) **Angaben zur Priorität:**
10 2014 220 166.7
6. Oktober 2014 (06.10.2014) DE
- (71) **Anmelder:** SCHUNK GMBH & CO. KG SPANN- UND GREIFTECHNIK [DE/DE]; Bahnhofstraße 106-134, 74348 Lauffen am Neckar (DE).
- (72) **Erfinder:** HAERER, Samuel; Hartweg 27, 74354 Besigheim (DE). BECKER, Ralf; Goethestraße 41, 71672 Marbach (DE). HAUBER, Rahel; An der Steige 1, 74343 Sachsenheim (DE). DRAB, Michael; Frühlingsstraße 22, 73033 Göppingen (DE).
- (74) **Anwalt:** DREISS PATENTANWÄLTE PARTG MBB; Postfach 10 37 62, 70032 Stuttgart (DE).
- (81) **Bestimmungsstaaten** (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (84) **Bestimmungsstaaten** (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), europäisches (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).
- Veröffentlicht:** — mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz 3)

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) **Title:** METHOD FOR OPTIMIZING THE OPERATION OF A HANDLING UNIT, IN PARTICULAR A LINEAR OR PIVOT UNIT, AND AN ARRANGEMENT FOR SAME

(54) **Bezeichnung :** VERFAHREN ZUR OPTIMIERUNG DES BETRIEBS EINER HANDHABUNGSEINHEIT, INSBESONDERE EINER LINEAR- ODER SCHWENKEINHEIT, UND ANORDNUNG HIERFÜR

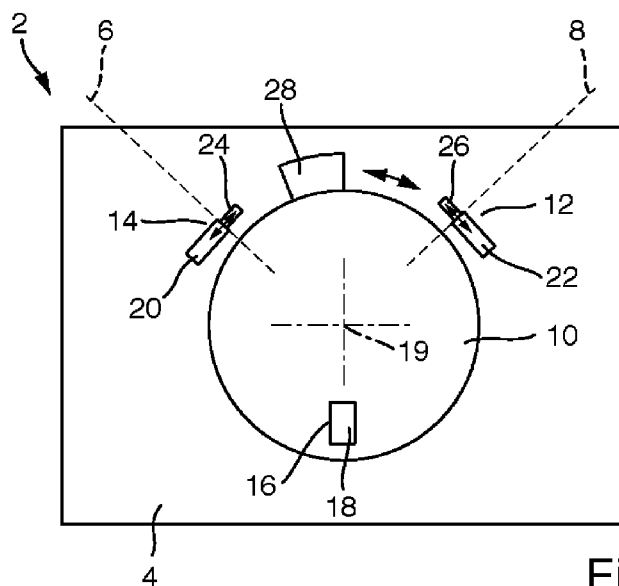


Fig. 2

(57) **Abstract:** A method for optimizing the operation of a handling unit (2), in particular a linear or pivot unit, wherein the unit comprises a base part (2), a movement part (10) arranged on the base part (2) to be moveable between two end positions (6, 8), a drive unit (11) for moving the movement part (10), and an adjustable braking unit (12, 14) for braking the movement part (10), wherein the drive unit (11) and/or the braking unit (12, 14) can be adjusted in that the following steps are carried out: a. arranging of a smartphone or tablet on the movement part; b. moving of the movement part between the end positions and measuring of the acceleration by means of at least one acceleration sensor and/or gyro sensor of the smartphone or tablet; c. using an application software to compare the measured values or the temporal acceleration curves resulting therefrom with reliable characteristic values stored in the smartphone or in the tablet; d. outputting of a handling recommendation for the braking unit and/or the drive unit (11) by the application software. The invention also relates to an associated arrangement.

(57) **Zusammenfassung:**

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2016/055397 A1



-
- vor Ablauf der für Änderungen der Ansprüche geltenden Frist; Veröffentlichung wird wiederholt, falls Änderungen eingehen (Regel 48 Absatz 2 Buchstabe h)

Verfahren zur Optimierung des Betriebs einer Handhabungseinheit (2), insbesondere einer Linear- oder Schwenkeinheit, wobei die Einheit ein Grundteil (2), ein an dem Grundteil (2) zwischen zwei Endlagen (6,8) bewegbar angeordnetes Bewegungsteil (10), eine Antriebseinrichtung (11) zum Bewegen des Bewegungsteils (10) und eine einstellbare Bremseinrichtung (12, 14) zum Abbremsen des Bewegungsteils (10) umfasst, wobei die Antriebseinrichtung (11) und/oder die Bremseinrichtung (12, 14) einstellbar ist, bei dem die folgenden Schritte durchgeführt werden: a. Anordnen eines Smartphones oder Tablets am Bewegungsteil; b. Bewegen des Bewegungsteils zwischen den Endlagen und Messen der Beschleunigung mittels wenigstens eines Beschleunigungs- und/oder Gyrosensors des Smartphones oder Tablets; c. Anwenden einer Applikationssoftware zum Vergleichen der Messwerte oder des daraus resultierenden zeitlichen Beschleunigungsverlaufs mit im Smartphone oder im Tablet hinterlegten zulässigen Kennwerten; d. Ausgeben einer Handlungsempfehlung für die Bremseinrichtung und/oder die Antriebseinrichtung (11) durch die Applikationssoftware. Die Erfindung betrifft auch eine dazugehörige Anordnung.

Beschreibung**Verfahren zur Optimierung des Betriebs einer Handhabungseinheit, insbesondere einer Linear- oder Schwenkeinheit, und Anordnung hierfür**

- [0001] Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Optimierung des Betriebs einer Handhabungseinrichtung, insbesondere einer Linear- oder Schwenkeinheit oder einer "Pick & Place"-Einheit. Die Erfindung betrifft auch eine dazugehörige Anordnung.
- [0002] Derartige Handhabungseinrichtungen sind in vielfältiger Art und Weise bekannt. Sie finden insbesondere in der Automatisierungstechnik Anwendung. So kann beispielsweise am Schwenkteil einer Schwenkeinheit eine Trägerplatte zur Anordnung von Werkstücken anordenbar sein oder sind Manipulatoren, beispielsweise Greifer, anordenbar, um Gegenstände zu greifen.
- [0003] Derartige Handhabungseinrichtungen weisen ein Grundteil, ein im Grundteil zwischen zwei Endlagen bewegbar angeordnetes Bewegungsteil eine Antriebseinrichtung zum Bewegen des Bewegungsteils und eine Bremseinrichtung zum Abbremsen des bewegbaren Bewegungsteils im Bereich der beiden Endlagen auf. Dabei kann die Antriebseinrichtung und/oder die Bremseinrichtung einstellbar sein. Regelmäßig handelt es sich bei der einstellbaren Bremseinrichtung um Stoßdämpfer, wobei je ein Stoßdämpfer im Bereich jeder Endlage vorgesehen ist. Dabei sind verschiedene Parameter der Stoßdämpfer bzw. der Antriebseinrichtung, insbesondere der Stoßdämpferhub und die Dämpfungshärte händisch einzustellen, wobei die Dämpfungshärte beispielsweise über ein Drosselrückschlagventil der Antriebseinrichtung oder eine Feder einstellbar ist. Dieses Einstellen nur "nach Gefühl" verlangt viel Erfahrung und ein gutes Gefühl für eine optimale Endlagendämpfung. Die Endlagendämpfung ist dabei die Dämpfung in dem Zeitraum zwischen dem in Kontakt kommen mit dem Stoßdämpfer und dem Erreichen der tatsächlichen Endlage. Dabei erfolgt das Einstellen der Endlagendämpfung gemäß dem Stand der Technik nach optischer Beurteilung des Bewegungsablaufs. Die Optimierung des Betriebs der Handhabungseinrichtung bedeutet folglich, dass die Bewegung des

Bewegungsteils innerhalb einer Sollzeit harmonisch abgebremst werden soll. Damit ist gemeint, dass das Bewegungsteil während der Abbremsphase durch die Bremseinrichtung möglichst ruckfrei, also weitestgehend kontinuierlich abgebremst werden soll, folglich nach Möglichkeit lediglich negativ beschleunigt werden soll bzw. beim Abbremsvorgang möglichst wenige Vorzeichenwechsel der Beschleunigung zwischen positiver und negativer Beschleunigung auftreten sollen.

- [0004] Handelt es sich bei der einstellbaren Bremseinrichtung um einen Stoßdämpfer, so kann beispielsweise ein zu langsames Erreichen der Endlage darauf hindeuten, dass der Stoßdämpferhub zu lange ist. Andererseits kann ein Anschlagen des Stoßdämpferkolbens an das Gehäuse darauf hindeuten, dass der Stoßdämpferhub zu kurz ist. Wird das Bewegungsteil während der Abbremsphase zeitweise auch positiv beschleunigt, so deutet dies auf eine zu hohe Dämpfungshärte hin.
- [0005] Für das Einstellen wird relativ viel Zeit benötigt, was insbesondere dann problematisch ist, wenn das Bewegungsteil der Handhabungseinrichtung regelmäßig mit unterschiedlichen Massen beaufschlagt und bewegt wird. Eine derartige regelmäßige Änderung des Trägheitsmoments des Bewegungsteils verlangt auch nach einer Anpassung der Endlagendämpfung, indem die einstellbaren Parameter der Bremseinrichtung angepasst werden. Falsche Einstellungen führen dabei zu Überbeanspruchung, Verschleiß, verringerter Leistungsfähigkeit und letztlich zu frühzeitigen Ausfällen der Bremseinrichtung und/oder der Antriebseinrichtung.
- [0006] Der vorliegenden Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, den genannten Nachteilen des Standes der Technik Abhilfe zu schaffen.
- [0007] Diese Aufgabe wird mit einem Verfahren mit den Merkmalen des Anspruchs 1 gelöst. Es ist folglich vorgesehen, dass ein Smartphone oder ein Tablet mittelbar oder unmittelbar am Bewegungsteil der Handhabungseinheit angeordnet wird. Außerdem wird das Bewegungsteil zwischen den Endlagen bewegt, wobei die Beschleunigung mittels wenigstens eines Beschleunigungs- und/oder Gyrosensors des

Smartphones oder des Tablets gemessen wird. Ferner wird eine Applikationssoftware zum Auswerten der Messwerte der gemessenen Beschleunigung und/oder des daraus resultierenden zeitlichen Beschleunigungsverlaufs verwendet. Letztlich wird eine Handlungsempfehlung für die Bremseinrichtung und/oder die Antriebseinrichtung durch die Applikationssoftware basierend auf dem Vergleich ausgegeben.

- [0008] Ein derartiges Verfahren zeichnet sich also dadurch aus, dass ein Smartphone oder ein Tablet zur Optimierung des Betriebs der Handhabungseinrichtung verwendet wird. Dabei kann das Smartphone oder das Tablet mittelbar oder unmittelbar auf dem Bewegungsteil angeordnet sein. Ferner kann das Smartphone oder das Tablet an einer beliebigen Stelle am Bewegungsteil angeordnet sein. Weiterhin kann das Smartphone oder das Tablet auch an einem Aufbau, welcher am Bewegungsteil angebracht ist, angeordnet sein. Bei einem derartigen Aufbau kann es sich beispielsweise um eine Trägerplatte zur Anordnung von Werkstücken oder um Manipulatoren zum Greifen von Gegenständen handeln.
- [0009] Allerdings muss das Smartphone oder das Tablet wenigstens einen Beschleunigungs- und/oder Gyrosensor aufweisen. Regelmäßig sind dabei drei Bewegungssensoren eingebaut, wobei je ein Sensor eine Beschleunigung in x-, y- und z-Richtung erfasst. Somit kann eine ausreichend genaue Erfassung von Beschleunigungen in allen drei Raumrichtungen erzielt werden.
- [0010] Ein derartiges Verfahren zeichnet sich weiterhin dadurch aus, dass eine Applikationssoftware angewendet wird, wobei diese die gemessenen Messwerte auswertet. Dabei kann eine Auswertung mittels eines Auswertungsalgorithmus oder mittels zulässiger, insbesondere im Smartphone oder Tablet hinterlegter Kennwerte erfolgen. Dabei stellen die Kennwerte einen "optimalen" Bewegungsablauf des Bewegungsteils der Handhabungseinheit dar, sodass keine Über- oder Fehlbeanspruchung auftritt. Weiterhin gibt die Applikationssoftware eine Handlungsempfehlung für die Bremseinrichtung und/oder die Antriebseinrichtung basierend auf

diesem Vergleich aus.

- [0011] Dieses Verfahren ermöglicht eine Optimierung des Betriebs der Handhabungseinrichtung, indem die Endlagendämpfung optimiert wird, wobei sich der Bediener nicht mehr auf sein "Gefühl" und seine Erfahrung verlassen muss, sondern durch die Applikationssoftware eine Handlungsempfehlung erhält. Damit kann insbesondere die Bewegung des Bewegungsteils innerhalb einer Sollzeit möglichst harmonisch und damit ruckfrei abgebremst werden, indem die Anzahl der Vorzeichenwechsel zwischen positiver und negativer Beschleunigung auf ein für den Betrieb der Handhabungseinrichtung günstiges Maß reduziert und optimaler Weise eliminiert wird.
- [0012] Insbesondere kann es sich bei der einstellbaren Bremseinrichtung um einen Stoßdämpfer handeln, wobei insbesondere vorgesehen sein kann, dass die Applikationssoftware eine Empfehlung ausgibt, ob und in welche Richtung der Stoßdämpferhub und/oder die Dämpfungshärte verstellt werden muss bzw. soll.
- [0013] Weiterhin bietet dieses Verfahren die Möglichkeit, auftretenden Verschleiß der einstellbaren Bremseinrichtung zu erkennen. Dabei wird das Verfahren regelmäßig in Wartungszyklen integriert. Weichen die dabei gemessenen Messwerte deutlich von einem günstigen Bewegungsverlauf ab, so kann der Bediener darauf reagieren, beispielsweise durch Austausch von Verschleißteilen.
- [0014] Weiterhin bietet dieses Verfahren die Möglichkeit, besonders einfach eine Optimierung des Betriebs einer Handhabungseinrichtung zu erzielen, indem lediglich ein Smartphone oder ein Tablet, eine auf dem Smartphone oder Tablet installierte Applikationssoftware und Kennwerte eines günstigen Bewegungsverlaufs der Handhabungseinrichtung benötigt werden, wobei die Applikationssoftware auf die Kennwerte zugreifen kann.
- [0015] Insgesamt wird durch das Verfahren gemäß dem Anspruch 1 eine einfachere, schnellere und genauere Einstellung einer einstellbaren Bremseinrichtung einer Handhabungseinheit bereitgestellt, wodurch der Betrieb der Handhabungseinrichtung optimiert wird. Insbesondere wird der Verschleiß der Bremseinrichtung durch falsche Einstellung reduziert.

- [0016] Bei den hinterlegten Kennwerten kann es sich beispielsweise um eine Sollzeit bis zum Erreichen der Endlage und/oder um die Anzahl der Vorzeichenwechsel des zeitlichen Beschleunigungsverlaufs zwischen positiver und negativer Beschleunigung und/oder um die maximale Beschleunigung und/oder um das Verhältnis der maximalen positiven zu der maximalen negativen Beschleunigung handeln. Weiterhin kann es sich bei den Kennwerten auch um Kundendaten handeln, sodass individuelle Handlungsempfehlungen ermöglicht werden.
- [0017] Dabei ist ebenso denkbar, dass die Messwerte oder der daraus resultierende zeitliche Beschleunigungsverlauf nach der Messung von dem Smartphone oder dem Tablet auf einen Computerserver übermittelt werden, dass auf dem Computerserver mittels einer Applikationssoftware die Messwerte oder der daraus resultierende zeitliche Beschleunigungsverlauf ausgewertet wird und dass die Handlungsempfehlung entweder durch die Applikationssoftware des Smartphones oder Tablets oder/und durch einen mit dem Computerserver verbundenen Bildschirm ausgegeben wird. Dabei wird mittels des Smartphones oder des Tablets lediglich die Beschleunigung gemessen bzw. der daraus resultierende zeitliche Beschleunigungsverlauf gemessen. Die Auswertung erfolgt dann auf einem externen Server. Dadurch wird ermöglicht, dass die Applikationssoftware auf dem Smartphone oder dem Tablet kein Update benötigt und aktuelle Kennwerte lediglich auf dem Server vorhanden sein müssen. Weiterhin kann vorgesehen sein, dass die Applikationssoftware die gemessenen Messwerte über die Zeit integriert. Die dadurch erhaltenen Geschwindigkeitswerte und der dazugehörige zeitliche Geschwindigkeitsverlauf kann daraufhin ebenso somit im Smartphone oder im Tablet hinterlegten Kennwerten verglichen werden. Dadurch kann nicht nur eine Handlungsempfehlung basierend auf dem Beschleunigungsverlauf ausgegeben werden, sondern es kann auch der gemessene Geschwindigkeitsverlauf mit einem optimalen Geschwindigkeitsverlauf verglichen werden und basierend darauf eine Handlungsempfehlung durch die Applikationssoftware ausgegeben

werden. Damit kann beispielsweise auch die maximale Anzahl an Zyklen pro Stunde und die damit verbundene Pausenzeit zwischen den Intervallen angepasst werden.

- [0018] Dabei ist vorteilhaft, wenn die Handlungsempfehlung visuell auf dem Bildschirm des Smartphones oder des Tablets dargestellt wird. Es ist einerseits denkbar, dass eine konkrete Handlungsempfehlung, wie beispielsweise "die Dämpfungsrates des Stoßdämpfers um 2,5% erhöhen", "den Stoßdämpferhub um 1 mm verringern" oder "das Drosselrückschlagventil 0,25 Umdrehungen öffnen" auf dem Bildschirm dargestellt wird. Andererseits ist denkbar, dass die Empfehlung auf dem Bildschirm farblich dargestellt wird. Ähnlich wie bei einer Ampel, kann dabei vorgesehen sein, dass das Aufleuchten einer roten Farbe auf dem Bildschirm bedeutet, dass eine oder mehrere einstellbare Parameter der Handhabungseinheit angepasst werden sollen, um eine Annäherung an einem optimalen Betrieb einer Handhabungseinheit zu erzielen. Das Aufleuchten einer gelben Farbe kann bedeuten, dass die Einstellungen der Handhabungseinrichtungen in der Nähe eines Optimums ist, wobei noch eine oder mehrere Einstellparameter angepasst werden können, um eine weitere Verbesserung des Betriebs zu erzielen. Das Aufleuchten einer grünen Farbe kann bedeuten, dass kein einstellbarer Parameter angepasst werden soll, sondern dass die Handhabungseinrichtung optimal eingestellt ist.
- [0019] Ebenso ist denkbar, dass die Handlungsempfehlung akustisch ausgegeben wird. Einerseits ist dabei denkbar, dass lediglich ein Geräusch ausgegeben wird, wobei das ausgegebene Geräusch variiert, abhängig davon, inwieweit die Bewegung des Bewegungsteils bereits im Bereich eines günstigen Bewegungsverlaufs liegt. Andererseits ist denkbar, dass eine konkrete Handlungsempfehlung akustisch ausgegeben wird. Beispielsweise ist denkbar, dass ausgegeben wird "Bitte den Stoßdämpferhub um 1 mm verringern".
- [0020] Wie beschrieben ist es denkbar, dass entsprechend der Handlungsempfehlung eine oder mehrere einstellbare Parameter der Bremseinrichtung und/oder der Antriebseinrichtung händisch angepasst

werden. Allerdings ist auch denkbar, dass die Handlungsempfehlung an eine übergeordnete Steuereinrichtung, insbesondere kabellos mittels WLAN, Bluetooth o.ä., übermittelt wird und mittels der Steuereinrichtung einer oder mehrere einstellbare Parameter entsprechend der Handlungsempfehlung angepasst werden. Dabei kann ein besonders vorteilhaftes Verfahren bereitgestellt werden, da nicht nur eine Handlungsempfehlung ausgegeben wird, sondern mittels der Steuereinrichtung auch eine Anpassung der Handhabungseinrichtung gemäß der Handlungsempfehlung vorgenommen wird.

- [0021] Vorteilhafterweise wird das Bewegen des Bewegungsteils zwischen den Endlagen und das Messen der Beschleunigung, das Auswerten der Messwerte mit beispielsweise hinterlegten Kennwerten und das Ausgeben einer Handlungsempfehlung wiederholt durchgeführt. Dabei ist zudem vorteilhaft, wenn daraufhin die Anpassung eines oder mehrere einstellbarer Parameter entsprechend der Handlungsempfehlung durchgeführt wird. Dies ermöglicht eine weitere Annäherung an einen günstigen Bewegungsverlauf.
- [0022] Dieses Vorgehen wird iterativ solange wiederholt, bis die Handlungsempfehlung ausgegeben wird, dass kein Parameter anzupassen ist. Dies ermöglicht eine iterative Annäherung an einen günstigen Bewegungsverlauf.
- [0023] Vorteilhafterweise sind auf dem Smartphone oder dem Tablet die zulässigen Kennwerte verschiedener Handhabungseinrichtungen hinterlegt, oder werden während der Durchführung des Verfahrens vor dem Vergleich der gemessenen Messwerte mit den Kennwerten an das Smartphone oder das Tablet übermittelt. Dies ermöglicht eine besonders flexibel einsetzbare Anwendung dieses Verfahrens. Insbesondere ist dabei denkbar, dass Kennwerte verschiedener Schwenkeinheiten und/oder Lineareinheiten hinterlegt sind. Mittels der Applikationssoftware kann daraufhin diejenige Handhabungseinrichtung mit den dazugehörigen Kennwerten ausgewählt werden, an der das Verfahren zur Optimierung der Handhabungseinrichtung durchgeführt werden soll. Bei den Kennwerten kann es sich insbesondere um einen optimalen zeitlichen

Beschleunigungs- und/oder Geschwindigkeitsverlauf des Bewegungsteils bei der Bewegung zwischen den beiden Endlagen handeln.

- [0024] Ist die Applikationssoftware vor dem Anbringen des Smartphones oder des Tablets am Bewegungsteil noch nicht auf dem Smartphone oder dem Tablet installiert, so ist denkbar, dass dies unmittelbar vor oder nach dem Anbringen des Smartphones oder des Tablets an dem Bewegungsteil durchgeführt wird.
- [0025] Vorzugsweise handelt es sich bei der einstellbaren Bremsenheit um einen Stoßdämpfer, insbesondere einen hydraulischen Stoßdämpfer. Dabei ist denkbar, dass der Stoßdämpferhub und/oder die Dämpfungshärte aufgrund der Handlungsempfehlung angepasst wird.
- [0026] Weiterhin ist dabei denkbar, dass in einem ersten Schritt die Antriebseinrichtung angepasst wird, beispielsweise indem die Einstellung eines zu der Antriebseinrichtung gehörigen Drosselrückschlagventils angepasst wird und die ausgegebenen Handlungsempfehlungen folglich lediglich das Drosselrückschlagventil betreffen und in einem zweiten Schritt der Stoßdämpferhub angepasst wird, wobei die dann ausgegebenen Handlungsempfehlungen folglich lediglich den Stoßdämpferhub betreffen.
- [0027] Die Aufgabe wird auch durch eine Anordnung zur Durchführung des erfindungsgemäßen Verfahrens gelöst, wobei sich die Anordnung dadurch auszeichnet, dass am Bewegungsteil eine Schnittstelle bereitgestellt wird, an der ein Smartphone oder ein Tablet mittelbar oder unmittelbar anordenbar ist. Dabei kann es sich einerseits um eine Smartphone- oder Tablethalterung handeln. Andererseits ist auch denkbar, dass das Smartphone oder Tablet mittels Klebeband oder einem anderen Verbindungsmittel an dem Bewegungsteil anordenbar ist. Dabei wird die Schnittstelle folglich durch das Klebeband oder das andere Verbindungsmittel gebildet.
- [0028] Die Aufgabe wird auch gelöst durch die Verwendung eines Smartphones oder eines Tablets. Dies ermöglicht auf besonders einfache Art und Weise die Optimierung des Betriebs einer Handhabungseinrichtung, wobei die Handeinrichtungseinheit ein Grundteil, ein an dem Grundteil zwischen

zwei Endlagen bewegbar angeordnetes Bewegungsteil und eine einstellbare Bremseinrichtung umfasst. Um eine Optimierung des Betriebs zu erreichen wird folglich lediglich ein Smartphone oder ein Tablet benötigt.

[0029] Weitere Einzelheiten und vorteilhafte Ausgestaltungen der Erfindung sind der nachfolgenden Beschreibung zu entnehmen, anhand derer ein Ausführungsbeispiel der Erfindung näher beschrieben und erläutert sind.

[0030] Es zeigen:

[0031] Figur 1: eine schematische Seitenansicht einer erfindungsgemäßen Anordnung;

[0032] Figur 2: eine schematische Draufsicht auf eine weitere erfindungsgemäße Anordnung;

[0033] Figur 3: eine schematische Draufsicht auf eine dritte erfindungsgemäße Anordnung;

[0034] Figur 3: ein Diagramm einer erfindungsgemäßen Ausführungsform des Verfahrens für eine Anordnung nach Fig. 3;

[0035] Figur 4: ein Diagramm einer weiteren erfindungsgemäßen Ausführungsform des Verfahrens; und

[0036] Figur 5: ein Diagramm einer nochmals weiteren erfindungsgemäßen Ausführungsform des Verfahrens.

[0037] In der Figur 1 ist eine Handhabungseinrichtung 2 in Form einer Lineareinheit gezeigt, wobei die Handhabungseinrichtung 2 ein Grundteil 4, ein an dem Grundteil 4 zwischen zwei Endlagen 6, 8 bewegbar angeordnetes Bewegungsteil 10 und zwei einstellbare Bremseinrichtungen 12, 14 aufweist. Das Bewegungsteil 10 kann dabei über eine nicht dargestellte Antriebseinrichtung zwischen den beiden Endlagen 6, 8 bewegt werden. An einer Schnittstelle 16 des Bewegungsteils 10 ist ein Smartphone 18 angeordnet. Bei den Bremseinrichtungen 12, 14 handelt es sich um zwei Kolben-Zylinder-Stoßdämpfer mit einem Zylinder 20, 22 und einem im Zylinder verschiebbar geführten Kolben 24, 26, wobei je eine Bremseinrichtung 12, 14 im Bereich je einer Endlage 6,8 angeordnet ist. Bei derartigen Bremseinrichtungen 12, 14 sind verschiedene Parameter, insbesondere der Stoßdämpferhub und die Dämpfungshärte

händisch einzustellen, wobei die Dämpfungshärte bei hydraulischen Stoßdämpfern über beispielsweise ein Drosselrückschlagventil oder bei federvorgespannten Stoßdämpfern über eine Feder einstellbar ist.

[0038] Wird das erfindungsgemäße Verfahren durchgeführt, so wird in einem ersten Schritt die Applikationssoftware auf dem Smartphone 18 geöffnet. Daraufhin kann in der Applikationssoftware diejenige Handhabungseinrichtung 2 ausgewählt werden, an der das Verfahren durchgeführt werden soll. In diesem Fall wird folglich die in Figur 1 gezeigte Lineareinheit ausgewählt. Daraufhin lädt die Software die zu der ausgewählten Handhabungseinrichtung 2 gehörenden zulässigen Kennwerte. In einem nächsten Schritt wird das Bewegungsteil 10 von einer ersten Endlage 6 zu einer zweiten Endlage 8 bewegt, wobei mit dem Smartphone 18 die Beschleunigung des Bewegungsteils 10 mittels der Beschleunigungssensoren gemessen wird. Dabei entsprechen die Sensorsignale einer positiven oder negativen Beschleunigung. Im Bereich der zweiten Endlage 8 wird das Bewegungsteil 10 mittels der Bremseinrichtung 12 abgebremst, wobei der Kolben 26 in den Zylinder 22 eintaucht.

[0039] In einem nächsten Schritt wird der zeitliche Verlauf der Beschleunigungswerte mittels der Applikationssoftware des Smartphones 18 mit hinterlegten Kennwerten verglichen. Bei den Kennwerten kann es sich dabei folglich um einen günstigen zeitlichen Beschleunigungsverlauf des Bewegungsteils 10 von einer ersten Endlage 6 zu einer zweiten Endlage 8 handeln.

[0040] Anhand dieses Vergleichs gibt die Applikationssoftware schließlich eine Handlungsempfehlung für einen oder mehrere einstellbare Parameter der Bremseinrichtung 12 und/oder der Antriebseinrichtung aus. Entsprechend der Handlungsempfehlung werden daraufhin eine oder mehrere einstellbare Parameter der Bremseinrichtung 12 und/oder der Antriebseinrichtung händisch angepasst.

[0041] Das Bewegen des Bewegungsteils 10 von der ersten Endlage 6 zu der zweiten Endlage 8 und das Messen der Beschleunigung, das Vergleichen der Messwerte mit hinterlegten Kennwerten, das Ausgeben einer

Handlungsempfehlung und das händische Einstellen der Bremseinrichtung 12 und/oder der Antriebseinrichtung wird daraufhin wiederholt durchgeführt bis in der Handlungsempfehlung ausgegeben wird, dass kein Parameter mehr anzupassen ist. Dies bedeutet, dass ein günstiger Bewegungsverlauf erreicht wurde.

- [0042] Dabei ist einerseits denkbar, dass die ausgegebenen Handlungsempfehlungen ebenso für die Bremseinrichtung 14 verwendet werden. Andererseits ist denkbar, dass in einem weiteren Schritt das erfindungsgemäße Verfahren erneut durchgeführt wird, wobei in diesem Fall das Bewegungsteil 10 von der zweiten Endlage 8 in die erste Endlage 6 bewegt wird. Weiterhin ist auch denkbar, das Messen der Beschleunigung, das Vergleichen der Messwerte mit hinterlegten Kennwerten, das Ausgeben einer Handlungsempfehlung und das händische Einstellen der Bremseinrichtung 12, 14 jeweils abwechselnd für eine Bewegung von der ersten Endlage 6 in die zweite Endlage 8 und von der zweiten Endlage 8 in die erste Endlage 6 durchzuführen.
- [0043] Durch Messung der Beschleunigung insbesondere während der Endlagendämpfung, also in dem Zeitraum zwischen in Kontakt kommen mit dem Dämpferkolben 24,26 und dem Erreichen der Endlage kann also festgestellt werden, ob ein harmonisches und ruckfreies Abbremsen vorliegt. Bei übermäßig ruckhaftem Abbremsen ist folglich ein Einstellen der Bremseinrichtung 12, 14 gemäß der Handlungsempfehlung vorzunehmen, so dass sich letztlich eine ausreichend harmonische Abbremsung, also negative Beschleunigung, ergibt.
- [0044] Figur 2 zeigt eine Handhabungseinrichtung 2 in Form einer Schwenkeinheit, wobei entsprechende Bezugszeichen für entsprechende Bestandteile verwendet werden, wie sie in Figur 1 gezeigt sind. In einem Grundteil 4 ist folglich ein drehbar gelagertes Bewegungsteil 10 angeordnet. Das Bewegungsteil 10 ist dabei um eine Schwenkachse 19 rotatorisch zwischen den beiden Endlagen 6, 8 bewegbar. Dabei wirkt ein Anschlagabschnitt 28 des Bewegungsteils 10 mit den beiden Stoßdämpfern 12, 14 zusammen, sodass das Bewegungsteil 10 im Bereich der Endlagen 6, 8 abgebremst wird. Wie aus der Figur 2

hervorgeht, ist ein Smartphone 18 an einer Schnittstelle 16 des Bewegungsteils 10 angeordnet. Das Smartphone 18 muss dabei nicht mittig auf dem Bewegungsteil 10 angeordnet sein.

- [0045] Figur 3 zeigt eine Handhabungseinrichtung 2 in Form einer Schwenkeinheit wie sie beispielsweise in der DE 10 2009 017 055 offenbart wurde, wobei entsprechende Bezugszeichen für entsprechende Bestandteile verwendet werden, wie sie in Figur 1 und 2 gezeigt sind.
- [0046] In einem Grundteil 4 ist ein drehbar gelagerter Bewegungsteil 10 angeordnet. Das Bewegungsteil 10 ist dabei um eine Schwenkachse 19 rotatorisch bewegbar. Dabei ist das Bewegungsteil 10 mit im Grundteil 4 beweglich geführten, Druckräumen 29.1, 29.2, 29.3 und 29.4 begrenzenden Druckkolben 30, 31 bewegungsgekoppelt und somit von einer ersten Endlage in eine zweite Endlage bewegbar. Der erste Druckkolben 30 ist zu bzw. von einer ersten Endlage 6 hin- bzw. wegbewegbar und der zweite Mitnehmer 31 ist zu bzw. von einer zweiten Endlage 8 hin- bzw. wegbewegbar ist. Die Druckräume 29.1, 29.2, 29.3 und 29.4 werden dabei pneumatisch über einen gemeinsamen Zuluftkanal 32 und einen gemeinsamen Abluftkanal 34 wechselseitig zum Antreiben der Druckkolben 30, 31 druckbeaufschlagt, wobei dazu erforderliche Druckleitungen und/oder Ventile in oder am Grundteil 4 nicht gezeigt sind. Die im Grundteil 4 bzw. in dessen Druckräumen 29.1, 29.2, 29.3 und 29.4 geführten Druckkolben 30, 31 bilden somit eine Antriebseinrichtung 11 für das Bewegungsteil 10.
- [0047] Im Abluftkanal der Antriebseinrichtung 11 ist ein einstellbares Drosselrückschlagventil 36 als Abluftventil zum Einstellen der Antriebseinrichtung angeordnet. Bei weit geöffnetem Drosselrückschlagventil 36 ist die Beschleunigung der Druckkolben 30, 31 größer als bei weiter geschlossenem Drosselrückschlagventil 36.
- [0048] Zudem sind Stoßdämpfer 12, 14 an den Druckkolben 30, 31 angeordnet. Findet eine Bewegung des Druckkolbens 30 in Richtung der Endlage 8 statt, so trifft der bewegliche Stoßdämpferkolben 26 im Endlagenbereich auf einen in axialer Richtung einstellbaren Anschlagbolzen 38. Der Anschlagbolzen 38 ist dabei als in den Endanschlag 8 eingeschraubte

Madenschraube ausgebildet. Der Endanschlag 8 umgibt folglich den Anschlagbolzen 38. Durch Auftreffen des Stoßdämpferkolbens 26 auf den Endanschlag 8 wird gesamte Druckkolben 30 abgebremst, bis letztlich das vordere Ende des Zylinders 22 des Stoßdämpfers 12 auf den Endanschlag 8 trifft. Der Hub des Stoßdämpfers 12 ist dabei mittels des einstellbaren Anschlagbolzens 38 veränderbar, wobei eine Anpassung der Lage des Anschlagbolzens 38 in Pfeilrichtung 44 erfolgt. Entsprechend verhält es sich bei der Bewegung des Druckkolbens 31, wenn der Stoßdämpfer 14, bzw. dessen Stoßdämpferkolben 24 auf den in Richtung des Pfeils 42 verstellbaren Anschlagbolzen 40 trifft.

- [0049] Bei der in der Figur 3 gezeigten Schenkeinheit können folglich zum einen die Antriebseinheit 11 durch Verstellen des Drosselrückschlagventils 36 und zum anderen die Hübe der Stoßdämpfer durch Verstellen der Anschlagbolzen 38, 40 verstellt werden.
- [0050] Die Figuren 4 bis 6 zeigen in drei Diagrammen, wie das erfindungsgemäße Verfahren angewendet werden kann, um den Betrieb einer Handhabungseinrichtung 2 gemäß der Figur 3 zu optimieren.
- [0051] Gemäß Figur 4 wird in einem ersten Schritt das Drosselrückschlagventil der Antriebseinrichtung 11 von einem geschlossenen Zustand um eine Umdrehung geöffnet und der Stoßdämpferhub wird durch verändern der Lage des Anschlagbolzens 38, 40 auf den maximalen Hubwert gesetzt. Daraufhin wird das Bewegungsteil 10 mittelbar durch die Druckkolben 30, 31 von einer ersten Endlage 6 in eine zweite Endlage 8 bewegt, wobei die Beschleunigung mittels der Beschleunigungssensoren oder eines Gyrosensors des Smartphones gemessen wird. Daraufhin wertet die Applikationssoftware den zeitlichen Beschleunigungsverlauf anhand der Messwerte aus. Werden bei der Endlagendämpfung mehr als fünf Vorzeichenwechsel VZW zwischen einer positiven und einer negativen Beschleunigung detektiert, so gibt die Applikationssoftware die Handlungsempfehlung aus, dass die Drossel um einen bestimmten Wert zu öffnen ist. Dieses Vorgehen wird solange wiederholt, bis fünf oder weniger Vorzeichenwechsel VZW während der Endlagendämpfung detektiert werden. Durch die Reduktion der Vorzeichenwechsel zwischen

positiver und negativer Beschleunigung kann eine die Bewegung des Bewegungsteils innerhalb einer Sollzeit weitestgehend harmonisch und damit möglichst ruckfrei abgebremst werden, indem die Anzahl der Vorzeichenwechsel zwischen positiver und negativer Beschleunigung auf ein für den Betrieb der Handhabungseinrichtung günstiges Maß reduziert wird.

- [0052] In einem nächsten Schritt wertet die Applikationssoftware aus, ob mehr als zwei Vorzeichenwechsel VZW während der Endlagendämpfung vorhanden sind. Ist dies nicht der Fall, wird ein Optimierungsalgorithmus für hohe Massenträgheiten angewandt, welcher in Figur 6 gezeigt sind. Sind mehr als zwei Vorzeichenwechsel VZW vorhanden, so wird der Beschleunigungsverlauf über die Zeit integriert, um einen Geschwindigkeitsverlauf zu erhalten. Daraufhin wertet die Applikationssoftware aus, ob ein lokales Minimum im Verlauf der Geschwindigkeit gegen die Zeit vorhanden ist, wobei als ein lokales Minimum lediglich ein lokales Minimum angesehen wird, das innerhalb eines Suchfensters von elf Messwerten liegt und wobei die Randwerte um 10 % oder $0,1 \text{ Rad/s}^2$ größer sind als der Wert in der Mitte des Suchfensters.
- [0053] Ist kein lokales Minimum vorhanden, so wird die Handlungsempfehlung ausgegeben, dass die Drossel weiter zu öffnen ist. Dieses Vorgehen wird solange durchgeführt, bis ein lokales Minimum vorhanden ist. Daraufhin wird ein Algorithmus für niedrige Massenträgheiten angewandt.
- [0054] Figur 5 zeigt den Algorithmus für niedrige Massenträgheiten, der von der Applikationssoftware zur Optimierung des Betriebs der Handhabungseinheit 2 durchgeführt wird. In einem ersten Schritt wird eine erneute Messung der Beschleunigung durchgeführt, wobei das Bewegungsteil 10 von der ersten mittelbar durch die Mitnehmer 30, 31 von einer ersten Endlage in die eine zweite Endlage bewegt wird. Daraufhin wertet die Applikationssoftware aus, ob die gemessene maximale Beschleunigung bei der Endlagendämpfung kleiner als 50 Rad/s^2 und die Relation des Maximums der Geschwindigkeit zum Minimum der Geschwindigkeit größer als 0,05 ist. Ist dies der Fall, so wird durch die

Applikationssoftware die Handlungsempfehlung ausgegeben, dass die Drossel um einen bestimmten Wert zu öffnen ist. Dieses Vorgehen wird solange durchgeführt, bis die maximale Beschleunigung nicht mehr kleiner als 50 Rad/s^2 und/oder die Relation nicht mehr größer 0,05 ist. Daraufhin wertet die Applikationssoftware aus, ob die Relation kleiner 0,05 ist. Ist dies der Fall, so wird die Einstellungsempfehlung ausgegeben, dass die Drossel wieder auf die letzte Einstellung zu schließen ist und der Betrieb der Handhabungseinheit dann optimiert ist. Ist dies nicht der Fall, so wird die Handlungsempfehlung ausgegeben, dass die einstellbaren Parameter optimal eingestellt sind.

[0055] Figur 6 zeigt den Algorithmus für hohe Massenträgheit, der durch die Applikationssoftware angewendet wird. Hierbei wird eine erste Messung durchgeführt, wobei das Bewegungsteil 10 mittelbar durch die Mitnehmer 30, 31 von einer ersten Endlage in eine zweite Endlage bewegt wird. Dabei wertet die Applikationssoftware in einem ersten Schritt aus, ob nach Erreichen des Kolbens 26 eine erneute Beschleunigung des Bewegungsteils 10 stattfindet, oder ob nach Erreichen des Kolbens 26 ein kontinuierliches Abbremsen stattfindet. Ist eine erneute Beschleunigung vorhanden, so wird die Drossel um einen bestimmten Wert geöffnet. Dieses Vorgehen wird solange wiederholt bis keine erneute Beschleunigung vorhanden ist. Ist keine erneute Beschleunigung vorhanden, so werden von der Applikationssoftware die Rahmenbedingungen verarbeitet.

[0056] Dabei wird anhand der letzten durchgeführten Messungen die maximale Winkelgeschwindigkeit und/oder Winkelbeschleunigung als eine Rechengröße verwendet. Außerdem werden als eine zweite und dritte Rechengröße die für die Schwenkeinheit gewünschte Prozesszeit und die Masse des Aufbaus verwendet, wobei diese beiden Kennwerte auf dem Smartphone hinterlegt sind bzw. von dem Smartphone abgefragt werden oder an das Smartphone übermittelbar sind. Anhand dieser Rechengrößen gibt die Applikationssoftware daraufhin eine Handlungsempfehlung zur Optimierung der Schwenkeinheit aus.

Ansprüche

1. Verfahren zur Optimierung des Betriebs einer Handhabungseinheit (2), insbesondere einer Linear- oder Schwenkeinheit, wobei die Einheit ein Grundteil (2), ein an dem Grundteil (2) zwischen zwei Endlagen (6,8) bewegbar angeordnetes Bewegungsteil (10), eine Antriebseinrichtung (11) zum Bewegen des Bewegungsteils (10) und eine Bremseinrichtung (12, 14) zum Abbremsen des Bewegungsteils (10) umfasst, wobei die Antriebseinrichtung (11) und/oder die Bremseinrichtung (12, 14) einstellbar ist, bei dem die folgenden Schritte durchgeführt werden: a. Anordnen eines Smartphones (18) oder Tablets am Bewegungsteil (10); b. Bewegen des Bewegungsteils (10) zwischen den Endlagen (6,8) und Messen der Beschleunigung mittels wenigstens eines Beschleunigungs- und/oder Gyrosensors des Smartphones (18) oder Tablets; c. Anwenden einer Applikationssoftware zum Auswerten der Messwerte oder des daraus resultierenden zeitlichen Beschleunigungsverlaufs; d. Ausgeben einer Handlungsempfehlung für die Bremseinrichtung (12, 14) und/oder die Antriebseinrichtung (11) durch die Applikationssoftware basierend auf dem Vergleich in Schritt c..
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass in Schritt c. die Auswertung mittels eines Algorithmus oder mittels im Smartphone oder im Tablet hinterlegten Kennwerten erfolgt.
3. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Kennwerte eine Sollzeit bis zum Erreichen der Endlage und/oder eine bestimmte zulässige Anzahl an Vorzeichenwechseln des zeitlichen Beschleunigungsverlaufs zwischen positiver und negativer Beschleunigung und/oder die maximale zulässige Beschleunigung und/oder das Verhältnis der maximalen positiven zu der maximalen negativen Beschleunigung umfassen.
4. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, dass in Schritt c. die Messwerte oder der daraus resultierende zeitliche Beschleunigungsverlauf auf einen Computerserver übertragen werden, dass auf dem Computerserver mittels einer Applikationssoftware die Messwerte oder der daraus resultierende zeitliche Beschleunigungsverlauf ausgewertet wird und dass in Schritt d. die Handlungsempfehlung entweder durch die

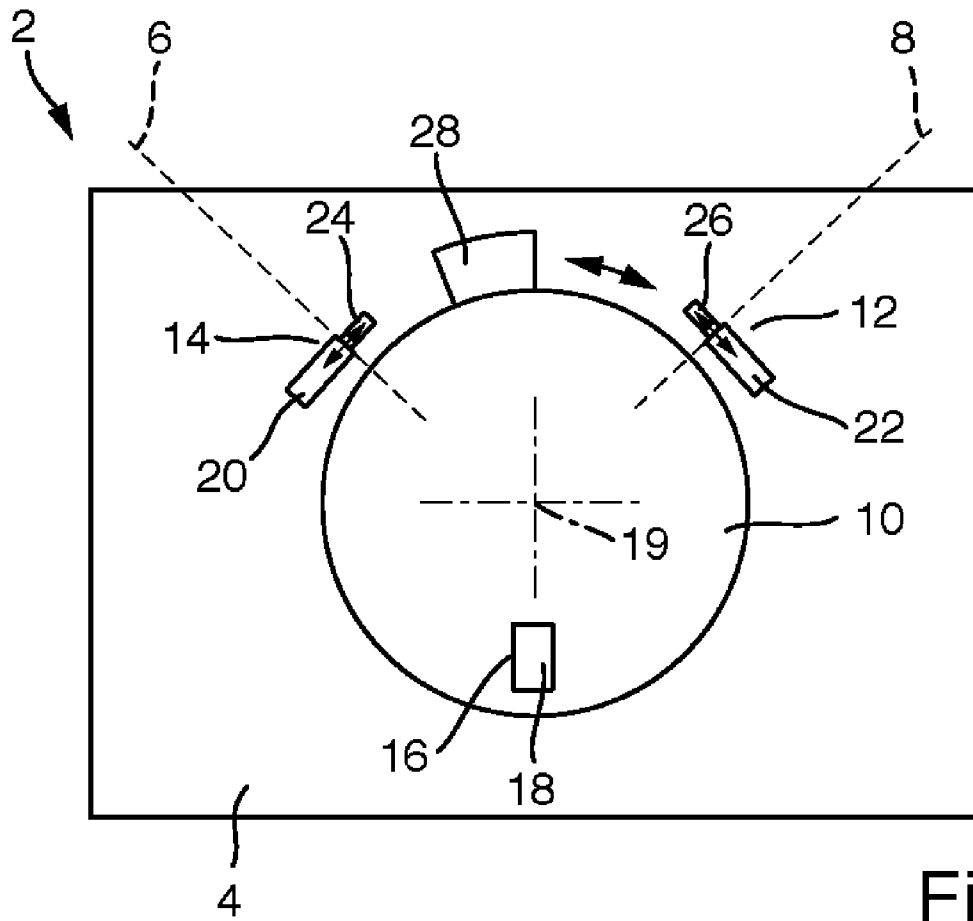
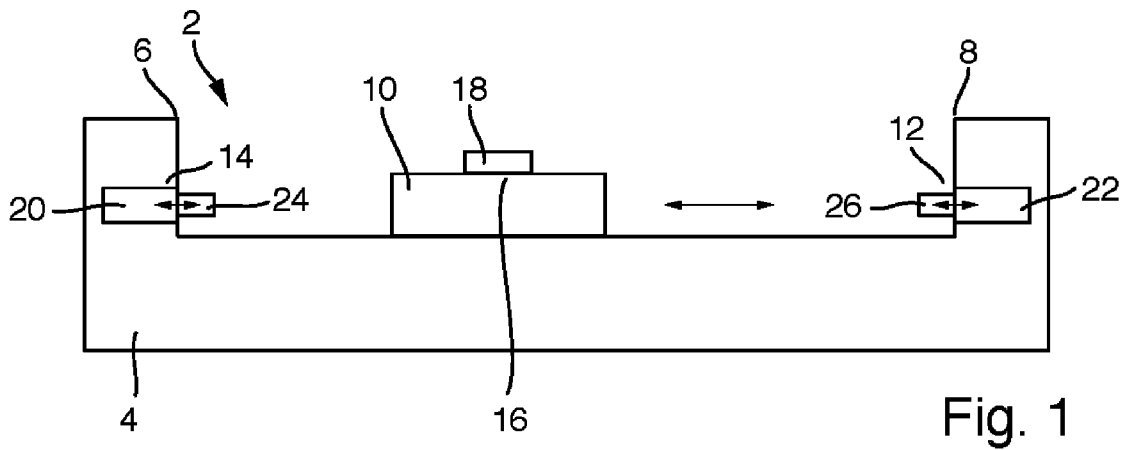
Applikationssoftware des Smartphones (18) oder Tablets oder/und durch einen mit dem Computerserver verbundenen Bildschirm ausgegeben wird.

5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass mittels der Applikationssoftware die Messwerte über die Zeit integriert werden und dass die Geschwindigkeitswerte oder der dadurch erhaltene zeitliche Geschwindigkeitsverlauf gemäß Schritt c. ausgewertet wird.
6. Verfahren nach Anspruch nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass in Schritt d. die Empfehlung visuell auf dem Bildschirm des Smartphones (18) oder des Tablets dargestellt wird.
7. Verfahren nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass die Empfehlung auf dem Bildschirm farblich dargestellt wird, wobei rot bedeutet, dass ein oder mehrere einstellbare Parameter angepasst werden sollten, wobei gelb bedeutet, dass ein oder mehrere einstellbare Parameter angepasst werden können und wobei grün bedeutet, dass kein einstellbarer Parameter angepasst werden soll.
8. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass in Schritt d. die Empfehlung akustisch ausgegeben wird.
9. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, umfassend den weiteren Schritt: e. Händisches Anpassen eines oder mehrerer einstellbarer Parameter entsprechend der Handlungsempfehlung aus Schritt d).
10. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 8, umfassend den weiteren Schritt: e. Übermitteln der Handlungsempfehlung an eine Steuereinrichtung und Anpassen eines oder mehrerer einstellbarer Parameter entsprechend der Handlungsempfehlung aus Schritt d) mittels der Steuereinrichtung.
11. Verfahren nach Anspruch 9 oder 10, umfassend die weiteren Schritte: f. Erneutes Durchführen der Schritte b. bis d.; g. Durchführen des Schrittes e., falls in Schritt d. die Handlungsempfehlung ausgegeben wird, einen Parameter anzupassen.
12. Verfahren nach Anspruch 11, umfassend den weiteren Schritt: h. Wiederholtes Durchführen des Verfahrens nach Anspruch 11 bis in Schritt d. die Handlungsempfehlung ausgegeben wird, dass kein Parameter anzupassen ist.
13. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass vor der Durchführung des Schritts a. oder b. oder c.

diejenige Handhabungseinheit (2), deren Betrieb optimiert werden soll, mittels der Applikationssoftware ausgewählt wird.

14. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass vor oder nach Schritt a. die Applikationssoftware auf dem Smartphone (18) oder dem Tablet installiert wird, falls diese vor der Durchführung des Schritts a. noch nicht auf dem Smartphone (18) installiert war.
15. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass es sich bei der Bremseinheit um einen Stoßdämpfer (12, 14), insbesondere einen hydraulischen Stoßdämpfer, handelt.
16. Verfahren nach Anspruch 12 und 14, dadurch gekennzeichnet, dass zuerst die Einstellung eines Drosselrückschlagventils der Antriebseinrichtung (11) durch wiederholtes Durchführen des Verfahrens nach Anspruch 10 bis in Schritt d. die Handlungsempfehlung ausgegeben wird, dass kein Parameter anzupassen ist, angepasst wird und daraufhin die Einstellung des Stoßdämpferhubs des Stoßdämpfers (12, 14) durch wiederholtes Durchführen des Verfahrens nach Anspruch 10 bis in Schritt d. die Handlungsempfehlung ausgegeben wird, dass kein Parameter anzupassen ist, angepasst wird.
17. Anordnung zur Durchführung eines Verfahrens nach einem der Ansprüche 1 bis 16 umfassend eine Handhabungseinheit (2), wobei die Einheit ein Grundteil (4), ein an dem Grundteil (4) zwischen zwei Endlagen (6,8) bewegbar angeordnetes Bewegungsteil (10), und eine einstellbare Bremseinrichtung (12, 14) zum Abbremsen des bewegbaren Bewegungsteils (10) umfasst, wobei an einer Schnittstelle des Bewegungsteils (10) ein Smartphone (18) oder ein Tablet anordenbar ist, wobei das Smartphone (18) oder das Tablet wenigstens einen Beschleunigungs- und/oder Gyrosensor und eine Applikationssoftware aufweist, wobei die Applikationssoftware derart ausgebildet ist, dass Messwerte des wenigstens einen Beschleunigungs- und/oder Gyrosensors auswertbar sind, dass die gemessenen Messwerte mit Kennwerten vergleichbar sind und dass eine Handlungsempfehlung ausgebar ist.
18. Verwendung eines Smartphones (18) oder eines Tablets zur Optimierung des Betriebs einer Handhabungseinheit (2), insbesondere einer Linear- oder

Schwenkeinheit, wobei die Einheit ein Grundteil (4), ein an dem Grundteil (4) zwischen zwei Endlagen (6,8) bewegbar angeordnete Bewegungsteil (10) und eine einstellbare Bremsvorrichtung (12, 14) zum Abbremsen des Bewegungsteils (10) umfasst.



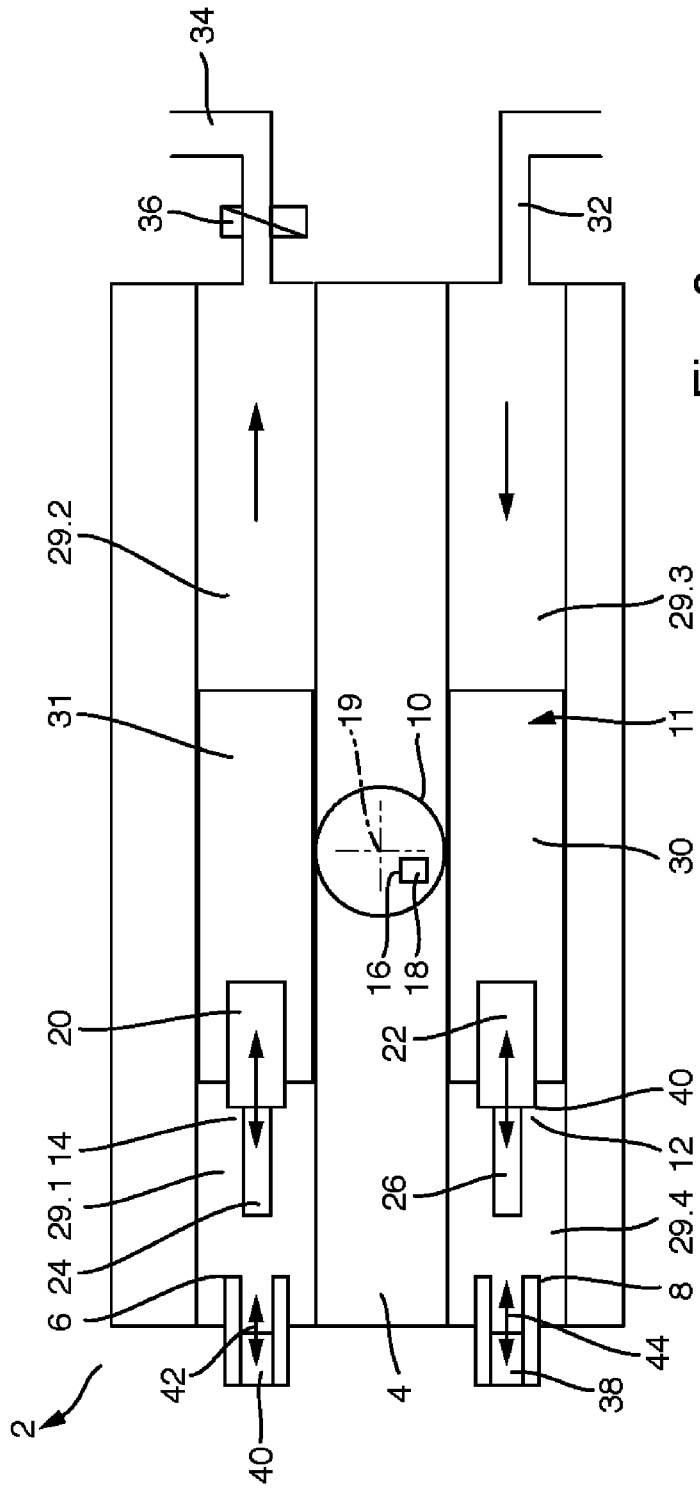


Fig. 3

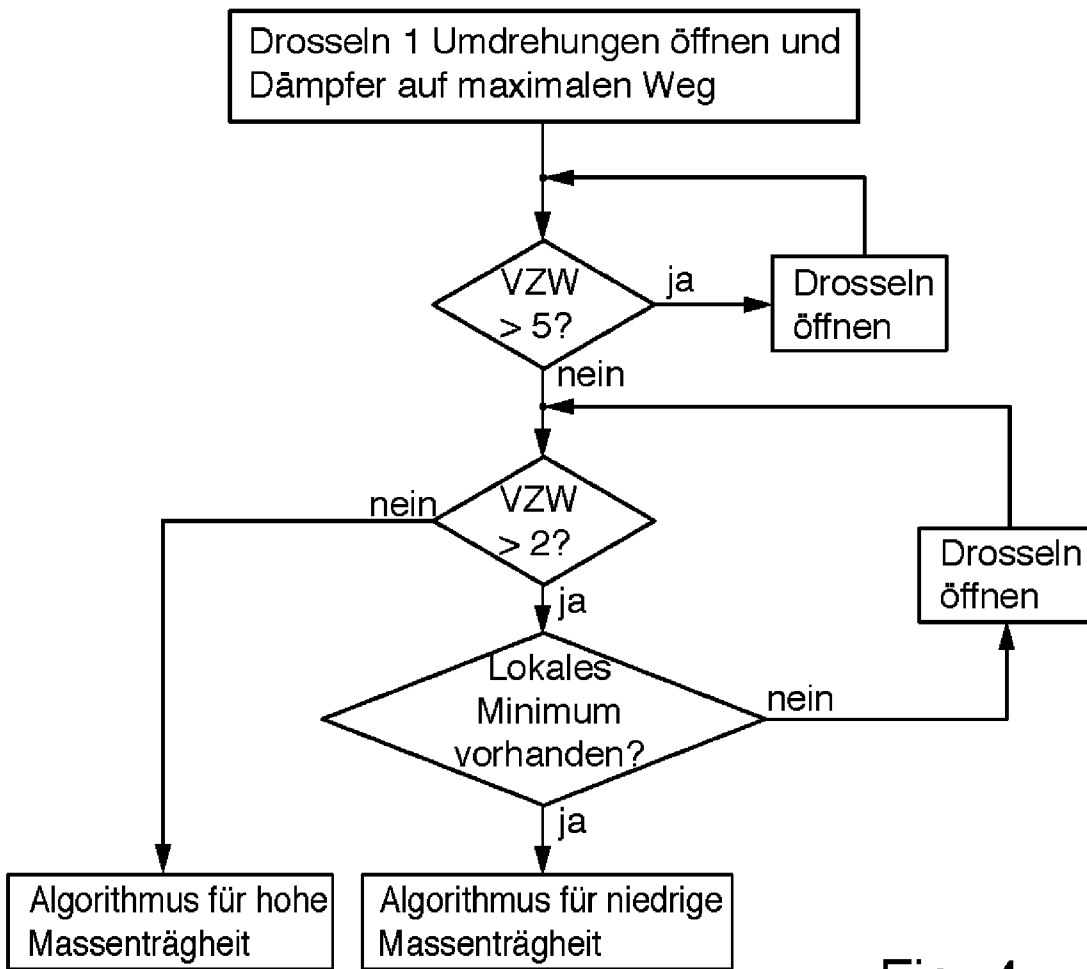


Fig. 4

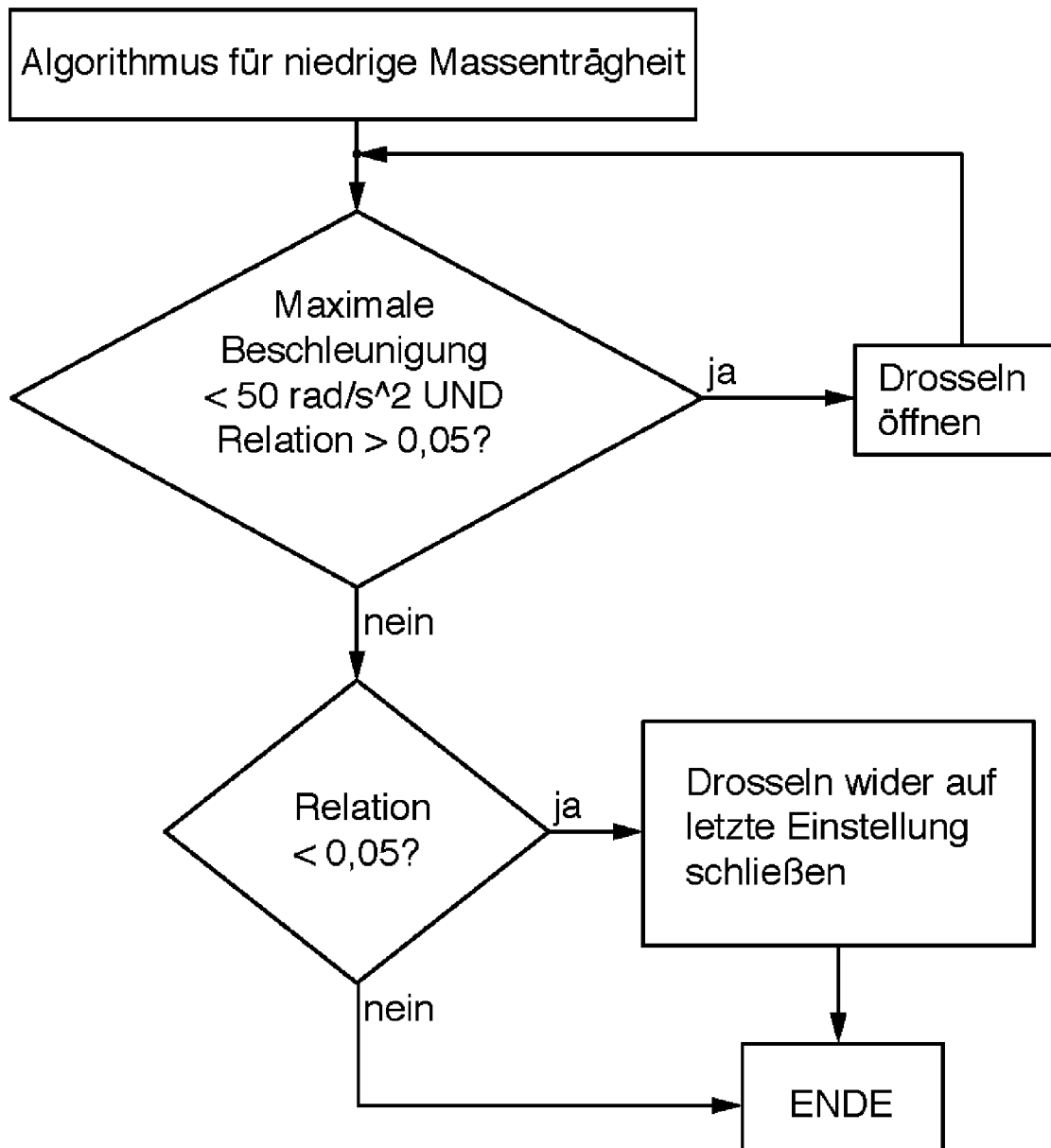


Fig. 5

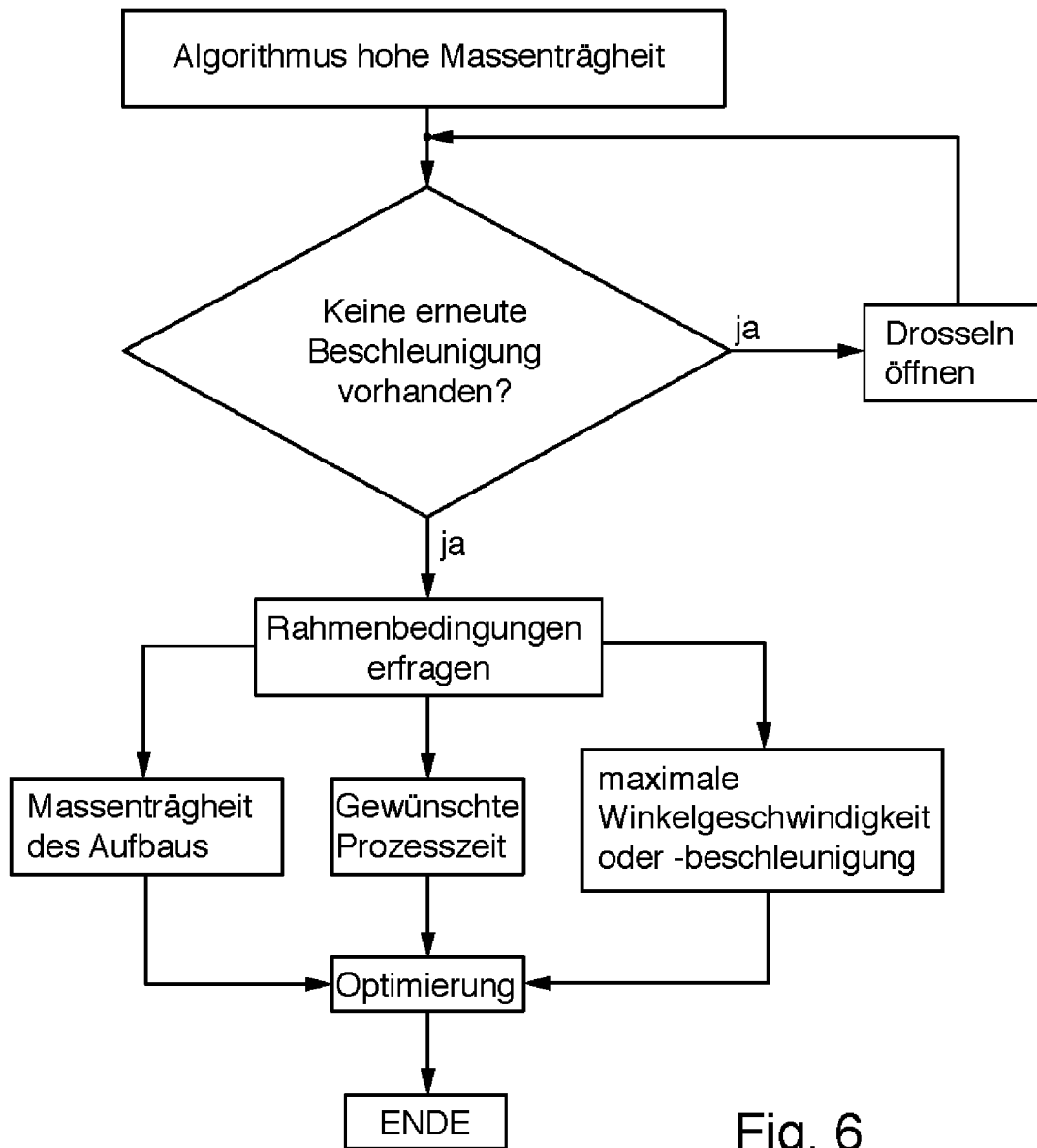


Fig. 6

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No
PCT/EP2015/072891

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
 INV. B25J9/10 F15B15/22 B25J9/16 B25J19/00
 ADD.
 According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED
 Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
 B25J F15B

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)
 EPO-Internal

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X A	DE 10 2009 017055 A1 (SCHUNK GMBH & CO KG [DE]) 9 December 2010 (2010-12-09) cited in the application paragraphs [0030] - [0034], [0040] figures 1,2	17 1-16,18
X A	EP 1 980 756 A2 (FESTO AG & CO KG [DE]) 15 October 2008 (2008-10-15) paragraphs [0016], [0023] - [0033], [0057] figures	17 1-16,18
X A	US 4 828 094 A (TORII NOBUTOSHI [JP] ET AL) 9 May 1989 (1989-05-09) column 2, line 49 - column 4, line 6 figures 1,3-6	17 1-16,18
	----- -/--	

Further documents are listed in the continuation of Box C.

See patent family annex.

* Special categories of cited documents :

<p>"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance</p> <p>"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date</p> <p>"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)</p> <p>"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means</p> <p>"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed</p>	<p>"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention</p> <p>"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone</p> <p>"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art</p> <p>"&" document member of the same patent family</p>
---	---

Date of the actual completion of the international search 20 January 2016	Date of mailing of the international search report 12/02/2016
--	--

Name and mailing address of the ISA/ European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016	Authorized officer Grenier, Alain
--	--

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No
PCT/EP2015/072891

C(Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	DE 10 2010 025781 A1 (KUKA LAB GMBH [DE]) 5 January 2012 (2012-01-05) paragraphs [0001], [0008], [0009], [0052] figure -----	18

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International application No

PCT/EP2015/072891

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
DE 102009017055 A1	09-12-2010	DE 102009017055 A1 EP 2404066 A1 WO 2010100284 A1	09-12-2010 11-01-2012 10-09-2010
-----	-----	-----	-----
EP 1980756 A2	15-10-2008	DE 102007017418 A1 EP 1980756 A2	16-10-2008 15-10-2008
-----	-----	-----	-----
US 4828094 A	09-05-1989	EP 0241556 A1 JP S6228194 A US 4828094 A WO 8700790 A1	21-10-1987 06-02-1987 09-05-1989 12-02-1987
-----	-----	-----	-----
DE 102010025781 A1	05-01-2012	NONE	
-----	-----	-----	-----

A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES INV. B25J9/10 F15B15/22 B25J9/16 B25J19/00 ADD.		
Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPC) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPC		
B. RECHERCHIERTE GEBIETE Recherchierter Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole) B25J F15B		
Recherchierte, aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen		
Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe) EPO-Internal		
C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN		
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	DE 10 2009 017055 A1 (SCHUNK GMBH & CO KG [DE]) 9. Dezember 2010 (2010-12-09) in der Anmeldung erwähnt	17
A	Absätze [0030] - [0034], [0040] Abbildungen 1,2	1-16,18

X	EP 1 980 756 A2 (FESTO AG & CO KG [DE]) 15. Oktober 2008 (2008-10-15)	17
A	Absätze [0016], [0023] - [0033], [0057] Abbildungen	1-16,18

X	US 4 828 094 A (TORII NOBUTOSHI [JP] ET AL) 9. Mai 1989 (1989-05-09)	17
A	Spalte 2, Zeile 49 - Spalte 4, Zeile 6 Abbildungen 1,3-6	1-16,18

	-/--	
<input checked="" type="checkbox"/> Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen <input checked="" type="checkbox"/> Siehe Anhang Patentfamilie		
* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen : "A" Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist "E" frühere Anmeldung oder Patent, die bzw. das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist "L" Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt) "O" Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht "P" Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist "T" Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist "X" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden "Y" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist "&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist		
Datum des Abschlusses der internationalen Recherche		Absenddatum des internationalen Recherchenberichts
20. Januar 2016		12/02/2016
Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016		Bevollmächtigter Bediensteter Grenier, Alain

C. (Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN		
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	DE 10 2010 025781 A1 (KUKA LAB GMBH [DE]) 5. Januar 2012 (2012-01-05) Absätze [0001], [0008], [0009], [0052] Abbildung -----	18

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2015/072891

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
DE 102009017055 A1	09-12-2010	DE 102009017055 A1 EP 2404066 A1 WO 2010100284 A1	09-12-2010 11-01-2012 10-09-2010

EP 1980756 A2	15-10-2008	DE 102007017418 A1 EP 1980756 A2	16-10-2008 15-10-2008

US 4828094 A	09-05-1989	EP 0241556 A1 JP S6228194 A US 4828094 A WO 8700790 A1	21-10-1987 06-02-1987 09-05-1989 12-02-1987

DE 102010025781 A1	05-01-2012	KEINE	
