19.–22. Juni 2018 Messe München

www.automatica-munich.com



Übersicht Warenverzeichnis

info@automatica-munich.com, Tel. +49 89 949-20121/22, Fax +49 89 949-20129 Messe München GmbH, Messegelände, 81823 München, Deutschland

- 1 Montage- und Handhabungstechnik
- 2 Robotik
 - 2.1 Industrierobotik
 - 2.2 Professionelle Servicerobotik
- 3 Industrielle Bildverarbeitung
- 4 Positioniersysteme
- 5 Antriebstechnik

- 6 Sensorik
- 7 Steuerungstechnik und industrielle Kommunikation
- 8 Sicherheitstechnik
- 9 Versorgungstechnik
- 10 Software und Cloud Computing
- 11 Dienstleistungen und Dienstleister
- 12 Forschung und Technologie

Warenverzeichnis

1	Montage- und	1.3	Einrichtungen zum	1.6.5	Antriebe
	Handhabungstechnik		Bevorraten	1.6.6	Streckenprofile
4.4	•	1.3.1	Vorratsbehälter	1.6.7	Gleitleisten
1.1	Montagestationen und	1.3.2	Bunker	1.6.8	Seitenführungen
444	-anlagen	1.3.3	Magazine	1.6.9	Streckenstützen
1.1.1	Montagestationen und	1.3.4	Palettensysteme und	1.6.10	Umlenkstationen
440	-anlagen, längstransfer		Palettiereinrichtungen	1.6.11	Kurven
1.1.2	Montagestationen und -anlagen, rundtransfer	1.4	Einrichtungen zum Ordnen,	1.6.12	Vereinzeler
1.1.3	Montageanlagen, stetig		Sortieren und Zuführen	1.6.13	Rücklaufsperren
1.1.0	(continuous motion)	1.4.1	Vereinzelungsvorrichtungen	1.6.14	Werkstückträger-
1.1.4	Modulare	1.4.2	Entwirrgeräte		orientierungen,
	Montageplattformen	1.4.3	Sortiereinrichtungen		Wendestationen
1.1.5	Montagestationen,	1.4.4	Schwingförderer, rotativ	1.6.15	Hub-/Quereinheiten
1.1.0	manuell bestückt	1.4.5	Schwingförderer, linear	1.6.16	Transportsteuerungen
1.1.6	Montagevorrichtungen	1.4.6	Stufenförderer	1.6.17	Identifikations- und Daten-
0	für biegeschlaffe Teile	1.4.7	Schrägförderer (Steilförderer)		speichersysteme
1.2	Montageanlagen für spezi-	1.4.8	Fliehkraftförderer	1.7	Einrichtungen zum Verbinden
	fische Anwendungsbereiche		(Zentrifugalförderer)		und Fügen
1.2.1	Montageanlagen für	1.4.9	Flexible Zuführsysteme	1.7.1	Schraubeinheiten,
	medizinisch/	1.5	Einrichtungen zum Verketten		handgeführt
	pharmazeutische Bereiche		und Transportieren	1.7.2	Schraubeinheiten,
1.2.2	Montageanlagen für	1.5.1	Kettenförderer		automatisch geführt
	Lebensmittelbereiche	1.5.2	Bandförderer (Gurtförderer)	1.7.3	Schraubeinheiten, stationär
1.2.3	Montageanlagen für	1.5.3	Magnetförderer	1.7.4	Nieteinheiten
	Ex-Schutzbereiche		(Linearmotor)	1.7.5	Pressen, manuell
1.2.4	Montageanlagen für	1.5.4	Rollenbahnen	1.7.6	Pressen, elektrisch
	ESD-Bereiche	1.5.5	Rundschalttische	1.7.7	Pressen, pneumatisch
1.2.5	Montageanlagen für die	1.5.6	Bandvorschubgeräte	1.7.8	Pressen, hydropneumatisch
	Elektrotechnik und Elektronik	1.5.7	Werkstückträger-Systeme	1.7.9	Pressen, hydraulisch
1.2.6	Montageanlagen	1.5.8	Elevatoren	1.7.10	Stanzeinheiten
	für Reinräume	1.5.9	Hebe- und	1.7.11	Schweißeinheiten
1.2.7	Montageanlagen für die		Kippvorrichtungen	1.7.12	Löteinheiten
	Mikrotechnik	1.5.10	Vakuum-Hebegeräte	1.7.13	Einheiten zum Dosieren,
1.2.8	Verpackungsautomaten	1.6	Komponenten für		Kleben, Auftragen,
1.2.9	Anlagen zur Herstellung		Verkettungs- und		Beschichten und Dichten
	von Federn		Transporteinrichtungen	1.7.14	Tox-/Clincheinheiten
1.2.10	Montageanlagen für	1.6.1	Ketten	1.8	Einrichtungen zum
	Photovoltaik-Technologien	1.6.2	Gurte		Kennzeichnen
1.2.11	Montageanlagen für	1.6.3	Rollen/Röllchen	1.8.1	Systeme zum Bedrucken
	Faserverbundwerkstoffe	1.6.4	Werkstückträger	1.8.2	Präge- und Graviersysteme
1.2.12	Montageanlagen für			1.8.3	Laserbeschriftungssysteme
	Batteriefertigung			1.8.4	Etikettiersysteme



19.–22. Juni 2018 Messe München

www.automatica-munich.com



Warenverzeichnis (Fortsetzung)

1.9	Prüf- und Messsysteme	2.1.2	Komponenten für	2.1.3.14	Industrieroboter zur
1.9.1	Prüfeinrichtungen für		Robotersysteme		Handhabung an
	Werkstoff-, Bauteil- und	2.1.2.1	Vorrichtungen		Spritzgießmaschinen
	Strukturprüfungen	2.1.2.2	Werkzeugwechselsysteme	2.1.3.15	Industrieroboter zur
1.9.2	Prüfeinrichtungen für	2.1.2.3	Roboter-Messsysteme		Handhabung an
	Funktions- und	2.1.2.4	Prozessperipherie zum		Werkzeugmaschinen
	Dauerprüfungen		Lackieren und Beschichten	2.1.3.16	Industrieroboter für andere
1.9.3	Prüfeinrichtungen für	2.1.2.5	Prozessperipherie zum		Handhabungsaufgaben
	die Elektronik		Dosieren, Kleben, Auftragen,	2.1.3.17	Industrieroboter für die
1.9.4	Wägetechnische		Beschichten und Dichten		Elektrotechnik und Elektronik
	Einrichtungen	2.1.2.6	Prozessperipherie zum	2.1.3.18	Industrieroboter für
1.9.5	Messeinrichtungen		Punktschweißen		Lebensmittelbereiche
1.10	Basis- und	2.1.2.7	Prozessperipherie zum	2.1.3.19	Industrieroboter für Reinräume
	Konstruktionselemente		Bahnschweißen	2.1.3.20	Industrieroboter für Labore
1.10.1	Nivellierelemente	2.1.2.8	Prozessperipherie zum	2.1.3.21	Industrieroboter für die
1.10.2	Profile		Bearbeiten		Mikrotechnik
1.10.3	Verbinder	2.1.2.9	Prozessperipherie zum	2.1.3.22	Industrieroboter für extreme
1.10.4	Gelenke		Schneiden		Arbeitsbedingungen
1.10.5	Flächenelemente	2.1.2.10	Prozessperipherie für	2.1.3.23	Industrieroboter für Forschung
1.11	Manuelle Arbeitsplatzsysteme		Lasersysteme		und Ausbildung
1.11.1	Manipulatoren, handgeführt	2.1.2.11	Prozessperipherie für	2.1.3.24	Industrieroboter für
1.11.2	Montagezellen		Reinräume		Photovoltaik-Technologien
1.11.3	Montageeinzelarbeitsplätze	2.1.3	Industrieroboter für	2.1.3.25	Industrieroboter für
1.11.4	Montagewerkzeuge		spezifische		Faserverbundwerkstoffe
1.11.5	Montageassistenzsysteme		Anwendungsbereiche	2.1.3.26	Industrieroboter für
1.12	Arbeitsplatzausrüstung	2.1.3.1	Industrieroboter zum		Batteriefertigung
1.12.1	Montagetische		Lackieren und Beschichten	2.1.4	Industrieroboter für Mensch-
1.12.2	Arbeitstischzubehör	2.1.3.2	Industrieroboter zum Kleben		Roboter-Kollaboration
			1 D: 14		
			und Dichten	2.2	Professionalla
1.12.3	Materialbereitstellung	2.1.3.3	Industrieroboter zum	2.2	Professionelle
1.12.3 1.12.4	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung		Industrieroboter zum Punktschweißen	2.2	Professionelle Servicerobotik
1.12.3 1.12.4 1.12.5	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten	2.1.3.3 2.1.3.4	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum	2.2.1	
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle	2.1.3.4	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen		Servicerobotik
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten		Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum		Servicerobotik Serviceroboter für den
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung	2.1.3.4 2.1.3.5	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten	2.2.1	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und	2.1.3.4	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum	2.2.1	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden	2.2.1 2.2.1.1	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren	2.1.3.4 2.1.3.5	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für	2.2.1 2.2.1.1 2.2.1.2	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrieroboter nach Konstruktionsart	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit,
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick &	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter)	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2 2.1.1.3	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter) Vertikal-Knickarmroboter	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken Industrieroboter zur	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9 2.2.1.10 2.2.1.11	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen Public Relation Roboter Sonstige Serviceroboter für den professionellen Einsatz
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2 2.1.1.3 2.1.1.4	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter) Vertikal-Knickarmroboter Gelenkarmroboter	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11 2.1.3.12	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken Industrieroboter zur Handhabung an Pressen	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9 2.2.1.10 2.2.1.11	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen Public Relation Roboter Sonstige Serviceroboter für
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2 2.1.1.3	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter) Vertikal-Knickarmroboter Gelenkarmroboter Parallelkinematik-Roboter	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11 2.1.3.12	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken Industrieroboter zur Handhabung an Pressen Industrieroboter zur	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9 2.2.1.10 2.2.1.11	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen Public Relation Roboter Sonstige Serviceroboter für den professionellen Einsatz Humanoide Roboter Schlüsseltechnologien
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2 2.1.1.3 2.1.1.4	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter) Vertikal-Knickarmroboter Gelenkarmroboter Parallelkinematik-Roboter (z.B. Linapoden, Tripoden,	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11 2.1.3.12	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken Industrieroboter zur Handhabung an Pressen Industrieroboter zur	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9 2.2.1.10 2.2.1.11 2.2.1.12	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen Public Relation Roboter Sonstige Serviceroboter für den professionellen Einsatz Humanoide Roboter Schlüsseltechnologien und -komponenten für
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2 2.1.1.3 2.1.1.4 2.1.1.5	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter) Vertikal-Knickarmroboter Gelenkarmroboter Parallelkinematik-Roboter (z.B. Linapoden, Tripoden, Hexapoden)	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11 2.1.3.12	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken Industrieroboter zur Handhabung an Pressen Industrieroboter zur	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9 2.2.1.10 2.2.1.11 2.2.1.12 2.2.2	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen Public Relation Roboter Sonstige Serviceroboter für den professionellen Einsatz Humanoide Roboter Schlüsseltechnologien und -komponenten für Servicerobotik
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2 2.1.1.3 2.1.1.4	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter) Vertikal-Knickarmroboter Gelenkarmroboter Parallelkinematik-Roboter (z.B. Linapoden, Tripoden, Hexapoden) Industrieroboter,	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11 2.1.3.12	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken Industrieroboter zur Handhabung an Pressen Industrieroboter zur	2.2.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9 2.2.1.10 2.2.1.11 2.2.1.12 2.2.2	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen Public Relation Roboter Sonstige Serviceroboter für den professionellen Einsatz Humanoide Roboter Schlüsseltechnologien und -komponenten für Servicerobotik Wahrnehmung
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2 2.1.1.3 2.1.1.4 2.1.1.5	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter) Vertikal-Knickarmroboter Gelenkarmroboter Parallelkinematik-Roboter (z.B. Linapoden, Tripoden, Hexapoden) Industrieroboter, Sonderbauformen	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11 2.1.3.12	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken Industrieroboter zur Handhabung an Pressen Industrieroboter zur	2.2.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9 2.2.1.10 2.2.1.11 2.2.1.12 2.2.2.2	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen Public Relation Roboter Sonstige Serviceroboter für den professionellen Einsatz Humanoide Roboter Schlüsseltechnologien und -komponenten für Servicerobotik Wahrnehmung Navigation
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2 2.1.1.3 2.1.1.4 2.1.1.5	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter) Vertikal-Knickarmroboter Gelenkarmroboter Parallelkinematik-Roboter (z.B. Linapoden, Tripoden, Hexapoden) Industrieroboter,	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11 2.1.3.12	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken Industrieroboter zur Handhabung an Pressen Industrieroboter zur	2.2.1.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9 2.2.1.10 2.2.1.11 2.2.1.12 2.2.2 2.2.2.3	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen Public Relation Roboter Sonstige Serviceroboter für den professionellen Einsatz Humanoide Roboter Schlüsseltechnologien und -komponenten für Servicerobotik Wahrnehmung Navigation Manipulation
1.12.3 1.12.4 1.12.5 1.12.6 1.13 1.14 1.14.1 2 2.1 2.1.1 2.1.1.2 2.1.1.3 2.1.1.4 2.1.1.5	Materialbereitstellung Informationsbereitstellung Leuchten Stühle Verpackungseinheiten Oberflächenbehandlung 3D-Laserpolieren und Mikrostrukturieren Robotik Industrierobotik Industrieroboter nach Konstruktionsart Linearroboter, Portalroboter Horizontal-Knickarmroboter (SCARA-Roboter) Vertikal-Knickarmroboter Gelenkarmroboter Parallelkinematik-Roboter (z.B. Linapoden, Tripoden, Hexapoden) Industrieroboter, Sonderbauformen	2.1.3.4 2.1.3.5 2.1.3.6 2.1.3.7 2.1.3.8 2.1.3.9 2.1.3.10 2.1.3.11 2.1.3.12	Industrieroboter zum Punktschweißen Industrieroboter zum Bahnschweißen Industrieroboter zum Bearbeiten Industrieroboter zum Schneiden Industrieroboter für Laseranwendungen Industrieroboter zur Montage Industrieroboter zum Messen und Prüfen Industrieroboter zum Palettieren Industrieroboter für Pick & Place und zum Verpacken Industrieroboter zur Handhabung an Pressen Industrieroboter zur	2.2.1 2.2.1.2 2.2.1.3 2.2.1.4 2.2.1.5 2.2.1.6 2.2.1.7 2.2.1.8 2.2.1.9 2.2.1.10 2.2.1.11 2.2.1.12 2.2.2.2	Servicerobotik Serviceroboter für den professionellen Einsatz Serviceroboter für die Land- und Forstwirtschaft Reinigungsroboter Inspektionsroboter Bau- und Abbruchroboter Bau- und Abbruchroboter Serviceroboter in der Logistik Medizinroboter Serviceroboter für Sicherheit, Rettung und Überwachung Unterwasserroboter Mobile Roboterplattformen Public Relation Roboter Sonstige Serviceroboter für den professionellen Einsatz Humanoide Roboter Schlüsseltechnologien und -komponenten für Servicerobotik Wahrnehmung Navigation



19.–22. Juni 2018 Messe München

www.automatica-munich.com



Warenverzeichnis (Fortsetzung)

		(vicesc ividificitett Offibri,	Wessegelande, 61625 Wallener, Deatschland
3	Industrielle	4.2	Greifer	5.2	Linearführungen
	Bildverarbeitung	4.2.1	Greifer, elektrisch	5.2.1	Gleitführungen
		4.2.2	Greifer, pneumatisch	5.2.2	Laufrollenführungen
3.1	Messgeräte für die	4.2.3	Greifer, hydraulisch	5.2.3	Linearkugellagerführungen
	Bildverarbeitung	4.2.4	2-Finger-Parallelgreifer	5.2.4	Profilschienenführungen
3.2	Komponenten für die	4.2.5	3-Finger-Zentrischgreifer	5.2.5	Käfigschienenführungen
0.04	Bildverarbeitung	4.2.6	Vakuumgreifer	5.2.6	Teleskopschienenführungen
3.2.1	Bilderfassungshardware	4.2.7	Folien-Greifsysteme	5.2.7	Luftlager (axial)
3.2.2	Optiken und Beleuchtungen	4.2.8	Nadelgreifer	5.3	Linearantriebselemente und
3.2.3	Bildsensoren	4.2.9	Adhäsionsgreifer		-systeme
3.2.4	Optische Sensoren	4.2.10	Revolvergreifer	5.3.1	Trapezgewindetriebe
3.2.5	Kameras	4.2.11	Mikro-Greifer	5.3.2	Kugelgewindetriebe
3.2.6	Hochgeschwindigkeits-	4.2.12	Carbon-Greifer	5.3.3	Rollengewindetriebe
0.07	kameras	4.3	Spannvorrichtungen	5.3.4	Zahnstangentriebe
3.2.7	Infrarotkameras	4.3.1	Spannvorrichtung,	5.3.5	Zahnriementriebe
3.2.8	Prozessoren und		manuell	5.3.6	Linearmotoren
0.00	Rechnerkomponenten	4.3.2	Spannvorrichtung,	5.3.7	Kettentriebe
3.2.9	Intelligente Kameras		pneumatisch	5.3.8	Zubehör für Linear-
3.2.10		4.3.3	Spannvorrichtung,		antriebselemente
3.2.11			elektrisch	5.3.9	Spindelhubgetriebe
3.3	Bildverarbeitungssysteme	4.3.4	Spannvorrichtung,	5.4	NC-gesteuerte
2.24	für spezielle Anwendungen		hydraulisch		Rotationsachsen
3.3.1	Vermessen und Vergleichen 2D und 3D	4.4	Stoppvorrichtungen	5.4.1	Rotationsachsen,
3.3.2	Sicherheitssysteme	4.4.1	Stoppvorrichtungen,		pneumatisch angetrieben
3.3.3	Form- und Lageerkennung		mechanisch	5.4.2	Rotationsachsen,
3.3.4	Identifikationssysteme und	4.4.2	Stoppvorrichtungen,		elektrisch angetrieben
3.3.4	Komponenten		elektrisch	5.4.3	Rotationsachsen,
3.3.5	Oberflächeninspektion und	4.4.3	Stoppvorrichtungen,		elektrisch mit Getriebe
0.0.0	Texturanalyse		pneumatisch	5.4.4	Rotationsachsen,
3.3.6	Röntgeninspektion	4.4.4	Stoppvorrichtungen,		elektrisch ohne Getriebe
3.3.7	Vollständigkeitskontrolle	4.4.5	hydraulisch	5.5	NC-gesteuerte Linearachsen
3.3.8	Farbprüfung	4.4.5	Stoppvorrichtungen,	5.5.1	Linearachsen,
3.3.9	Qualitätskontrolle	4.5	magnetisch	F F O	pneumatisch angetrieben
3.3.10		4.5	Positioniersysteme, pneumatische	5.5.2	Linearachsen, elektrisch mit
0.0	für 1D-Codes/Barcodes	4.6	Vorschubeinheiten,	E E 2	Zahnriemenantrieb
	und 2D-Codes	4.0	pneumatische	5.5.3	Linearachsen, elektrisch mit Spindelantrieb
3.3.11	Optische Zeichenerkennung	4.7	Taktvorschubgeräte,	5.5.4	Linearachsen, elektrisch mit
	(OCR)	4.1	pneumatische	5.5.4	Zahnstangenantrieb
3.4	Embedded Vision Systeme	4.8	Mikro-Positioniersyster	ne 5.5.5	Linearachsen, elektrisch mit
3.5	Augmented Reality Systeme			0.0.0	Linearmotor
		5	Antriebstechnik	5.6	Getriebe
4	Positioniersysteme		Allthebatecillik	5.6.1	Stirnradgetriebe
	•	5.1	Lager	5.6.2	Kegelradgetriebe
4.1	Module	5.1.1	Kugellager	5.6.3	Schneckengetriebe
4.1.1	Drehmodule,	5.1.2	Rollenlager	5.6.4	Planetengetriebe
	Schwenkmodule (rotative Bewegungen)	5.1.3	Nadellager	5.6.5	Verstellgetriebe
4.1.2	Linearmodule	5.1.4	Gleitlager	5.6.6	Präzisionsgetriebe
4.1.2	(lineare Bewegungen)	5.1.5	Luftlager (radial)		•
	(iiiloaio boweguilgeli)	5.1.6	Magnetlager		



19.–22. Juni 2018 Messe München

www.automatica-munich.com



Warenverzeichnis (Fortsetzung)

III	0111012010111110	(1 0110012	-dilg) Mess	se Munchen GmbH,	Messegelande, 81823 Munchen, Deutschland
5.7	Industriemotoren,	6.4.4	Wegsensoren,	7.7	BUS-Systeme
	Motorsteuerung,		potentiometrische	7.8	Busklemmen
	Motorschutzgeräte	6.4.5	Wegsensoren, magnetische	7.9	Feldbuskomponenten
5.7.1	Drehstrommotoren	6.4.6	LVDT	7.10	Ventilinseln
5.7.2	Gleichstrommotoren	6.5	Sensoren für Abstand,	7.10	Servoregler
5.7.2	Energiesparmotoren	0.5	Entfernung und Dicke		
5.7.4	Getriebemotoren	6.5.1		7.12	CPU-Karten
		0.5.1	Abstands-, Entfernungs- und		Netzgeräte
5.7.5	Servomotoren	0.5.0	Dickesensoren, optisch	7.14	Anzeigen und Bediengeräte
5.7.6	Schrittmotoren	6.5.2	Abstands-, Entfernungs- und	7.15	Elektrische Komponenten
5.7.7	Frequenzumrichter	0.50	Dickesensoren, induktive		für Steuerungen
5.7.8	Servoantriebssteuerungen	6.5.3	Mehrlagenkontrollsensoren	7.16	Gehäuse und
5.7.9	Motorschutzgeräte	6.5.4	Abstands-, Entfernungs- und		Schaltschränke
5.7.10	Mikro-Motoren		Dickesensoren, Ultraschall	7.17	Datenübertragung per Funk
5.8	Spezielle Antriebe	6.5.5	Abstands-, Entfernungs- und		oder Mobilfunk
5.8.1	Pneumatikmotoren		Dickesensoren, kapazitiv	7.18	Optische Datenübertragung
5.8.2	Zylinder, elektromechanische	6.5.6	Abstands-, Entfernungs- und	7.19	Wireless Datenübertragung
5.8.3	Zylinder, pneumatische		Dickesensoren, magnetisch	7.20	Fernwartungs- und
5.8.4	Druckübersetzer,	6.6	Kraftmomentensensoren	•	Ferndiagnosesysteme
5.0.4	pneumatische	6.7	Optoelektronische Sensor	en 7.21	Maschine-zu-Maschine
5.8.5	Druckmittelwandler,	6.7.1	Einweg-Lichtschranken	1121	Kommunikation (M2M)
5.6.5	pneumatische	6.7.2	Reflexions-Lichtschranken	7.22	Mensch-Maschine-
E 0 C		6.7.3	Lichttaster, energetisch	1.22	Schnittstelle (MMS)
5.8.6	Hubsäulen,	6.7.4	Lichttaster mit	7.23	Virtual Reality Systeme
F 0 7	elektromechanische	0.7.4	Hintergrundausblendung	1.23	für industrielle Anwendung
5.8.7	Hubelemente,	6.7.5	Lichtleitersensoren/		fur industrielle Allweildung
	elektromechanische	0.7.5	Lichtleiterverstärker		
5.8.8	Kettenantriebe,	0.70		8	Sicherheitstechnik
	elektromechanische	6.7.6	Kontrasttaster	8.1	Mechanische und
5.8.9	Linearhubmagnete	6.7.7	Farbtaster	0.1	elektromechanische
5.8.10	Linearverriegelungsmagnete	6.7.8	Lumineszenztaster		Sicherheitseinrichtungen
5.8.11	Schwenkantriebe,	6.7.9	Gabellichtschranken	8.1.1	Trennende
	elektromechanische	6.7.10	Lichtgitter	0.1.1	Schutzeinrichtungen
5.8.12	Zubehör für	6.7.11	Rahmenlichtschranken	8.1.2	Türen und Tore
	elektromechanische	6.8	Ultraschall Sensoren/Schal	1161	
	Aktuatoren	6.8.1	Ultraschall Einwegschranken	8.1.3	Kollisionsschutzsysteme
5.9	Mehrachssysteme	6.8.2	Ultraschall	8.1.4	Überlastsicherungs-
			Reflexionsschranken	0.4.5	einrichtungen
6	Sensorik	6.8.3	Ultraschall-Taster	8.1.5	Stoßdämpfer
		6.9	Identifikationssensorik (RF	FID) 8.1.6	Faltenbälge
6.1	Näherungsschalter	6.10	Mikro-Sensoren	8.2	Sicherheitsgerichtete
6.1.1	Näherungsschalter, induktive	6.11	Druckluftmessgeräte		Steuerungssysteme
6.1.2	Näherungsschalter,	6.12	Druckschalter, pneumatisc	he 8.3	Sicherheitsgerichtete
	kapazitive	6.14	Zubehör	,,,,	Sensorik
6.1.3	Näherungsschalter,	0.14	Zubelloi	8.4	Sicherheitsgerichtete
	magnetfeldempfindliche	-	01 1 11		Kommunikationstechnik
	(Zylinderschalter)	7	Steuerungstechnik	8.5	Sicherheitsgerichtete
6.2	Drehgeber		und industrielle		Antriebstechnik
6.2.1	Drehgeber, absolut		Kommunikation	8.6	Sicherheitsgerichtete
6.2.2	Drehgeber, inkremental	7.4	01.		Hardware für die vernetzte
6.3	Positionsschalter	7.1	Steuerungen, elektronisch		Fabrik
6.3.1	Einzelpositionsschalter	7.2	Steuerungen, mechanisch	e 8.7	Software-Lösungen für
6.3.2	Reihenpositionsschalter		(Kurvensteuerungen)		Security Management und
6.4	Sensoren für Länge und Weg	7.3	Steuerungen, pneumatisch	ne	Security Monitoring
6.4.1		1.7	CNC-Steuerungen	8.8	IT-Security und Monitoring
	Wegaufnehmer, optische	7.5	Frei programmierbare		Dienstleistungen
6.4.2	Wegsensoren, induktive		Steuerungen		Ü
6.4.3	Wegsensoren,	7.6	Industrie-PC		
	magnetostriktive				



19.–22. Juni 2018 Messe München

www.automatica-munich.com



Warenverzeichnis (Fortsetzung)

	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		9,	,	
9	Versorgungstechnik	10.1.7	Software für Prozessleitsysteme	10.7	Systemintegration und Beratung für Cloud Computing
9.1 9.2	Energieführungssysteme Kabelschutzsysteme	10.1.8	Software für die		und Big Data
9.3	Kabel- und	4040	Ferndiagnose		
0.0	Rohrdurchführungen	10.1.9	Programmierwerkzeuge	11	Dienstleistungen und
9.4	Stromversorgung	10.1.10	Software für die Qualitätsprüfung und		Dienstleister
9.4.1	Kabelsysteme, komplette		Dokumentation	11.1	Dienstleistungen
9.4.2	Kabel und Leitungen	10.2	Software in der industriellen	11.1.1	Generalunternehmer,
9.4.3	Kabel, konfektionierte	10.2	Bildverarbeitung	11.1.1	Systemintegratoren
9.4.4	Kabelbefestigungen	10.2.1	Bildverarbeitungssoftware,	11.1.2	Engineering, Beratungen,
9.4.5	Steckverbindungen	10.2.1	allgemein		Planungen
9.4.6	Verbindungsmaterial, lötfrei	10.2.2	Softwaretools	11.1.3	Machbarkeitsstudien
9.5	Druckluftversorgung	10.2.3	Fuzzy-Logic-Software	11.1.4	Simulationen
9.5.1	Wartungseinheiten für	10.3	Software und Systeme	11.1.5	CAD/CAM-Serviceleistungen
	Druckluft		für Smart Factory	11.1.6	Optimierung bestehender
9.5.2	Druckluftfilter	10.3.1	Beschaffung, Warenwirtschaft,		Systeme
9.5.3	Druckregler		Logistik und Supply Chain	11.1.7	Integration in neue/
9.5.4	Druckluftöler		Management (SCM)		vorhandene IT-Topologien
9.5.5	Drucklufttrockner	10.3.2	Enterprise Ressource Planning	11.1.8	Programmierungen
9.5.6	Druckluftrohrleitungen		(ERP) und Produktionsplanung	11.1.9	Roboterkalibrierungen
9.5.7	Druckluftschlauchleitungen		und -steuerung (PPS)	11.1.10	Schulungen
9.5.8	Druckluftverschraubungen	10.3.3	Instandhaltung und Wartung	11.1.11	Condition Monitoring
	und -verbindungen	10.3.4	Product Life Cycle Management	11.1.12	Predictive Maintenance
9.5.9	Druckluftschalldämpfer		(PLM)	11.1.13	Retrofit
9.5.10	Druckluftdichtungen	10.3.5	Betriebsdatenerfassung (BDE),	11.1.14	Service an Mechanik,
9.5.11	Druckluftzubehör		Produktionsdatenmanagement		Elektrik, usw.
9.6	Lufttechnik und Absaugungen		(PDM), Manufacturing Execution (MES)	11.1.15	Zertifizierungen, Sicherheitsprüfungen
9.7	Komponenten für Lufttechnik und Absaugungen	10.3.6	Advanced Planning & Scheduling (APS), Prozess-Simulation und	11.1.16	Dienstleistungen für Forschung und Innovation
9.8	Vakuumtechnik		-optimierung und Automated	11.1.17	Sondermaschinenbau
9.9	Hydraulikversorgung		Process Control (APC)	11.2	Dienstleister
0.0	Tryanaanik vorsorgang	10.3.7	Betriebssysteme und	11.2.1	Unternehmensberatungen
10	Software und		-erweiterungen für Smart Factory	11.2.2	Banken und Geldinstitute
10		10.4	Smart Factory	11.2.3	Versicherungen
	Cloud Computing	40.44	Dienstleistungen	11.2.4	Verbände und
10.1	Software für Robotik,	10.4.1	Systementwicklung und		Organisationen
	Montage- und	40.40	Integration	11.2.5	Normenausschüsse
	Handhabungstechnik	10.4.2	Entwicklung von Apps, Smart Factory Software und Systemen	11.2.6	Behörden
10.1.1	Simulationssoftware	10.4.4	IT Services & Outsourcing	11.2.7	Universitäten und
10.1.2	Software für Roboter- und	10.4.4	Cloud Computing		Fachhochschulen
40.4.0	Anlagensteuerungen	10.5.1	Cloudbasierte Infrastruktur	11.2.8	Aus- und Weiterbilder
10.1.3	Software für	10.5.1	Services (IaaS)	11.2.9	Verlage und
	prozessgesteuerte Programmierung und	10.5.2	Cloudbasierte Plattform		Verlagserzeugnisse
	Visualisierung	10.0.2	Services (PaaS)		
10.1.4	Software für numerische	10.5.3	Cloudbasierte Software		
	Steuerungen		Services (SaaS)		
10.1.5	Kommunikations- und	10.6	Systeme und Lösungen für		
	Netzwerksoftware	40.0.4	Big Data Anwendungen		
10.1.6	Software für Feldbussysteme	10.6.1	Big Data Plattformen		
		10.6.2	Big Data Software- und		
			Analytics		





19.–22. Juni 2018 Messe München

www.automatica-munich.com



Warenverzeichnis (Fortsetzung)

info@automatica-munich.com, Tel. +49 89 949-20121/22, Fax +49 89 949-20129 Messe München GmbH, Messegelände, 81823 München, Deutschland

12	Forschung und
	Technologie

- 12.1 Forschung im Bereich Industrieautomation
- 12.2 Forschung im Bereich Industrierobotik
- 12.3 Forschung im Bereich Servicerobotik
- 12.4 Forschung im Bereich Maschinen- und Anlagenbau
- 12.5 Forschung im Bereich Transport und Verkehr
- 12.6 Forschung im Bereich Elektrotechnik
- 12.7 Forschung im Bereich Informationsübertragung und Kommunikation
- 12.8 Forschung im Bereich der Mikrotechniken
- 12.9 Forschung im Bereich Nanotechnik
- 12.10 Forschung im Bereich optischer Technologien
- 12.11 Forschung im Bereich Medizintechnik
- 12.12 Energie- und Umweltforschung
- 12.13 Werkstoffforschung
- 12.14 Physikalische Forschung
- 12.15 Faserverbundtechnologie
- 12.16 Batterietechnologie

Stand: Oktober 2017

