

# Linearpositionierung von Operationsrobotern

# linear positioning of surgery robots



## Kundenwunsch

Für die Entwicklung von handgehaltenen Operationsrobotern werden Linearmotoren mit sehr geringen und genauen Abmessungen benötigt. Mit diesen Operationssystemen können Robotik und PC-unterstützte Navigation mit manuellen Methoden verbunden werden. Dies ermöglicht eine Optimierung der Feinpositionierung bei operativen Eingriffen.

## customer demand

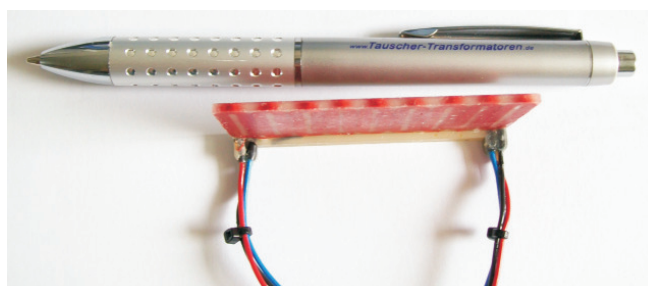
For the development of hand-held surgery robots we need stator coils with very small and accurate dimensions. With these surgery systems it is possible to combine robotics and computer-assisted navigation with manual methods. This enables an optimisation of precise positioning during surgeries.

## Lösung

Neun miteinander verschaltete Statorspulen, die sehr präzise mit Schablonen vergossen werden, um die angeforderten Maßtoleranzen von +/- 0,1 mm einzuhalten. Die Gesamtabmessungen dürfen maximal 60 x 32,6 x 1,6 mm betragen.

## solution

Nine interlinked stator coils, which are potted very precisely with moulding tools to be able to redeem the required dimension tolerances of +/- 0,1 mm. The total dimensions may not be bigger than 60 x 32,6 x 1,6 mm.



BV 3309001