



HIGHTECH 2012 MECHATRONICA

Conferentie en beurs
voor geavanceerde
machinebouw

Programma / 29 maart 2012

	PLM	Ethercat	Reluctantie-actuatie	Precisietechnologie	Machinebouw
9:15	Opening				
9:30	Marc Evers , KMWE Brainport moet de ballen hebben om de PLM-schakelaar om te zetten	Martin Rostan , ETG Ethercat: Ethernet Fieldbus for mechatronic systems	Elena Lomonova , TUE Reluctance actuators for high-precision actuation systems		
10:15	Pauze				
11:30	Maarten Romers , ASML ASML kan niet zonder PDM	Rik van der Burg , Assembléon Ethercat in de Iflex	Ruud Vrenken , TMC Powertrain-concept voor elektrisch voertuig met SRM	Bram Krijnen , Demcon Een teruggekoppelde positioneerstage in Mems	Koen Evers , Vanderlande VI-loop: Vanderlandes nieuwe familie van hoge capaciteit sorteermachines
12:00	Henk Jan Pels , TUE PLM draait om kennislogistiek	Kees-Jan Leliveld , Alsi Toepassing van Ethercat in het laser dicing-platform ICA1204	Koen De Langhe , LMS Multiscale thermal and NVH models for EV/HEV integration of an SR-based drivetrain	Martin Eggins , SRon Cryogeen precisiemechanisme voor ruimtetelescoop	Raymond Knaapen , TNO Equipment for atmospheric, spatial atomic layer deposition in roll-to-roll processes
12:30	Lunchpauze				
	Robotica				
14:00		Koen Buys , KU Leuven De was opplooiën, drank uitschenken of goals maken met Ethercat-hardware	Janno Lunenburg , TUE Een persoonlijke servicerobot voor iedereen	Jan Reinder Franssen , Irmato De ontwikkeling van een viervoudige elektrische actuator	Egbert Stremmelaar , Eriks Hightech rugtherapiestoel met hoogwaardige servosystemen
14:30		Theo de Vries , Imotec Gedistribueerde intelligente controle met Ethercat en Orocos	Thijs Meenink , TUE Medical robotic technologies: robotondersteuning voor oogchirurgie	Edwin Bos , Xpress Ontwerp van een 3D parallelle translatietafel op basis van vacuüm voorgespannen luchtstage	Raymond Rosmalen , NXP Diebonder NXP Itec iedere dag opnieuw miljonair
15:00	Pauze				
16:00		Arthur Ketels , SMF Ketels Ethercat, open-source en FPGAs in een oogoperatierobot	Douwe Dresscher , UT Richting een locomotiesysteem voor een dijkinspectierobot	Dick Laro , MI-Partners Hybride actuator voor frame-motioncompensatie	Thiemo van Engelen , NXP NXP Itec maakt wirebonder 50 procent sneller
16:30		Rob Hulsebos , Enode Ethercat in het Ethernet-universum – een vergelijking	Yuri Brodskiy , UT Model-driven controller design and implementation for the Kuka Youbot	Jeroen Janssen , TUE Elektromagnetische trillingsisolatie van grote massa's	René Bouman , Assembléon Nauwkeurighheidsverbetering van de AX-Hybrid-plaatsingsmachine
17:00	Borrel				

Wijzigingen voorbehouden

www.hightechmechatronica.nl/programma