

Patentansprüche

1. Roboterbehälter (1), aufweisend
5 - ein Rechnergehäuse (10), und
 - ein Schutzgehäuse (20),
 wobei an einer ersten Außenseite des Rechnergehäuses (10) eine Vielzahl von
 Rollen (11) und eine erste Rechnergehäuseschnittstelle (15A) angeordnet sind und
 wobei an einer der ersten Außenseite gegenüberliegenden zweiten Außenseite des
10 Rechnergehäuses (10) ein Roboter manipulator (12) und eine zweite
 Rechnergehäuseschnittstelle (15B) angeordnet sind, und wobei im Inneren des
 Rechnergehäuses (10) eine mit dem Roboter manipulator (12) verbundene
 Steuereinheit (13) angeordnet ist,
 wobei an einer ersten Außenseite des Schutzgehäuses (20) zumindest ein
15 Aufstellelement (21) zum Lagern des Schutzgehäuses (20) auf einem Fußboden
 angeordnet ist und an einer der ersten Außenseite gegenüberliegenden zweiten
 Außenseite des Schutzgehäuses (20) eine Öffnung zu einem vom Schutzgehäuse
 (20) umfassten Hohlraum und eine Schutzgehäuseschnittstelle (25) angeordnet
 sind, wobei die Schutzgehäuseschnittstelle (25) mit wahlweise der ersten
20 Rechnergehäuseschnittstelle (15A) oder mit der zweiten
 Rechnergehäuseschnittstelle (15B) reversibel verbindbar ist.
2. Roboterbehälter (1) nach Anspruch 1,
 wobei das Aufstellelement (21) eine haftreibungsreiche Oberfläche aufweist.
25
3. Roboterbehälter (1) nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
 wobei das Schutzgehäuse (20) und das Rechnergehäuse (10) jeweils quaderförmig
 sind und die Schutzgehäuseschnittstelle (25) und die erste
 Rechnergehäuseschnittstelle (15A) und die zweite Rechnergehäuseschnittstelle
30 (15B) jeweils einen rechteckigen Umfang aufweisen.
4. Roboterbehälter (1) nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
 wobei die Schutzgehäuseschnittstelle (25) einen Absatz aufweist und die erste
 Rechnergehäuseschnittstelle (15A) und die zweite Rechnergehäuseschnittstelle
35 (15B) jeweils eine Kante aufweisen, wobei der Absatz an der jeweiligen Kante
 anordenbar ist, oder wobei die erste Rechnergehäuseschnittstelle (15A) und die
 zweite Rechnergehäuseschnittstelle (15B) jeweils einen Absatz aufweisen und die

Schutzgehäuseschnittstelle (25) eine Kante aufweist, wobei der jeweilige Absatz an der Kante anordenbar ist.

- 5 5. Roboterbehälter (1) nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
wobei die Schutzgehäuseschnittstelle (25) mit wahlweise der ersten
Rechnergehäuseschnittstelle (15A) oder mit der zweiten
Rechnergehäuseschnittstelle (15B) durch zumindest eines aus Schnappverschluss,
Klemmverschluss, oder Schraubverschluss reversibel verbindbar ist.
- 10 6. Roboterbehälter (1) nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
wobei genau vier Rollen (11) am Rechnergehäuse (10) angeordnet sind, und die
Rollen (11) gegenüber dem Rechnergehäuse (10) um eine Achse senkrecht zu
einer Rotationsachse der Rollen (11) rotierbar gelagert sind.
- 15 7. Roboterbehälter (1) nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
wobei an zwei gegenüberliegenden Seiten des Schutzgehäuses (20) Haltegriffe (30)
angeordnet sind.
- 20 8. Roboterbehälter (1) Anspruch 7,
wobei eine den beiden Haltegriffen (30) gemeinsame Rotationsachse durch den
Schwerpunkt des Schutzgehäuses (20) verläuft.
- 25 9. Verfahren zum Konfigurieren eines Roboterbehälters (1) zum geschützten
Transportieren eines Robotermanipulators (12), wobei der Roboterbehälter (1) ein
Rechnergehäuse (10) und ein Schutzgehäuse (20) aufweist, wobei an einer ersten
Außenseite des Rechnergehäuses (10) eine Vielzahl von Rollen (11) und eine erste
Rechnergehäuseschnittstelle (15A) angeordnet sind und wobei an einer der ersten
Außenseite gegenüberliegenden zweiten Außenseite des Rechnergehäuses (10)
30 der Robotermanipulator (12) und eine zweite Rechnergehäuseschnittstelle (15B)
angeordnet sind, und wobei im Inneren des Rechnergehäuses (10) eine mit dem
Robotermanipulator (12) verbundene Steuereinheit (13) angeordnet ist,
wobei an einer ersten Außenseite des Schutzgehäuses (20) zumindest ein
Aufstellelement (21) zum Lagern des Schutzgehäuses (20) auf einem Fußboden
angeordnet ist und an einer der ersten Außenseite gegenüberliegenden zweiten
35 Außenseite des Schutzgehäuses (20) eine Öffnung zu einem vom Schutzgehäuse
(20) umfassten Hohlraum und eine Schutzgehäuseschnittstelle (25) angeordnet
sind,

- wobei die Schutzgehäuseschnittstelle (25) mit wahlweise der ersten Rechnergehäuseschnittstelle (15A) oder mit der zweiten Rechnergehäuseschnittstelle (15B) reversibel verbindbar ist, aufweisend die Schritte:
- 5 - Einführen (S1) des Roboter manipulators (12) in den Hohlraum des Schutzgehäuses (20), und
- Fügen (S1) der Schutzgehäuseschnittstelle (25) mit der zweiten Rechnergehäuseschnittstelle (15B).
- 10 10. Verfahren zum Konfigurieren eines Roboterbehälters (1) zum gegenüber einem Fußboden unverschieblichen Lagern eines Roboter manipulators (12), wobei der Roboterbehälter (1) ein Rechnergehäuse (10) und ein Schutzgehäuse (20) aufweist, wobei an einer ersten Außenseite des Rechnergehäuses (10) eine Vielzahl von
- 15 Rollen (11) und eine erste Rechnergehäuseschnittstelle (15A) angeordnet sind und wobei an einer der ersten Außenseite gegenüberliegenden zweiten Außenseite des Rechnergehäuses (10) ein Roboter manipulator (12) und eine zweite Rechnergehäuseschnittstelle (15B) angeordnet sind, und wobei im Inneren des Rechnergehäuses (10) eine mit dem Roboter manipulator (12) verbundene
- 20 Steuereinheit (13) angeordnet ist, wobei an einer ersten Außenseite des Schutzgehäuses (20) zumindest ein Aufstellelement (21) zum Lagern des Schutzgehäuses (20) auf einem Fußboden angeordnet ist und an einer der ersten Außenseite gegenüberliegenden zweiten Außenseite des Schutzgehäuses (20) eine Öffnung zu einem vom Schutzgehäuse (20) umfassten Hohlraum und eine Schutzgehäuseschnittstelle (25) angeordnet
- 25 sind, wobei die Schutzgehäuseschnittstelle (25) mit wahlweise der ersten Rechnergehäuseschnittstelle (15A) oder mit der zweiten Rechnergehäuseschnittstelle (15B) reversibel verbindbar ist, aufweisend den Schritt:
- 30 - Fügen (H1) der Schutzgehäuseschnittstelle (25) mit der ersten Rechnergehäuseschnittstelle (15A).