

Publikationsverzeichnis

1979

- [0] Wanner, M.-C.:
Berechnung eines Tragwerkes einer 40 Mp-Drehlaufkatze für einen Lagerplatzkran,
5. Reutlinger Arbeitstagung, Finite-Elemente-Methode in der Praxis, 1979, Kapitel III.3, S.
1-19

1982

- [1] Wanner, M.-C.:
Maschinenaugen prüfen automatisch
VDI-Nachrichten 36 (1982)18, S.10
- [2] Altenhein, A.; Wanner, M.-C.:
Handhabungstechnik: Bericht über die Industrial Handling, Zürich, WT – Z.Ind.Fertig.
72(1982)6, S. 334-336
- [3] Wanner, M.-C.; Weiss, K.:
Konzept, Entwicklung und Ausarbeitung von Handhabungseinrichtungen, Technische
Rundschau 74 (1982)4, S. 16-17
- [4] Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.; Weiss, K.:
Untersuchung des Schwingverhaltens von Geräten der Schwingzuführtechnik mit Hilfe
der Modalanalyse, VDI-Schwingungstagung, Neu-Ulm 1982 (VDI-Bericht 456),
Düsseldorf, VDI-Verlag, 1982, S. 97-103

1984

- [5] Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
Bestimmen der Achszahl von Industrierobotern nach vorgegebenen Aufgaben:
Beweglichkeit je nach Flexibilität, Maschinenmarkt 90(1984)4, S. 57-60
- [6] Abele, E.; Haaf, D.; Spingler, J.; Wanner, M.-C.; Schmidt, U.:
Erweiterung der Einsatzmöglichkeiten von Industrierobotern durch Sensoren und taktile
Greifer / Sensorsysteme, Sehr fortgeschrittene Handhabungssysteme, Hrsg.: P.-J. Becker,
(Fachberichte Messen, Steuern, Regeln: 9), Berlin [u.a.]: Springer, 1984, S. 146-184

1985

- [7] Warnecke, H.J.; Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
Application of the experimental modal-analysis in the performance testing procedure of
industrial robots, Robot Technology and Applications = Proceeding of the 1st Robotics
Europe Conference, Brussels, June 27-28, 1984, Berlin [u.a.]: Springer; Kempston,
Bedford, England: IFS-Publ.; 1985, S. 45-54

- [8] Wanner, M.-C.:
Industrieroboter in Japan 1983, Robotersysteme 1(1985), S. 64-65
- [9] Warnecke, H.J.; Wanner, M.-C.:
Entwicklung und Anwendung rechnergestützter Konstruktionshilfen zur Auslegung von Roboterstrukturen, Robotersysteme 1(1985)2, S. 75-82
- [10] Warnecke, H.J.; Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
Mechanical design of the robot system, Handbook of Industrial Robotics / Ed.: Shimon Y. Nof., New York [u.a.]: Wiley, 1985, S. 44-79 (Chapter 5)
- [11] Warnecke, H.J.; Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
Performance testing, Handbook of Industrial Robotics / Ed.: Shimon Y. Nof., New York [u.a.]: Wiley, 1985, S. 158-166 (Chapter 11)
- [12] Warnecke, H.J.; Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
Rotational workpiece handling in FMS, Handbook of Industrial Robotics / Ed.: Shimon Y. Nof., New York [u.a.]: Wiley, 1985, S. 1023-1028 (Chapter 61)
- [13] Wanner, M.-C.; Baumeister, K.; Koehler, G.W.; Walze, H.;
Roboter in der Bauindustrie, Robotersysteme 1(1985)4, S. 227-231
- [14] Wanner, M.-C.:
Handachsenkonstruktionen von Industrierobotern I, (Patentübersicht), Robotersysteme 1(1985)4, S. 223-226
- [15] Dillmann, R.; Wanner, M.-C.:
Esprit – Projekte auf dem Gebiet Robotik, Robotersysteme 1(1985)4, S. 234-236
- [16] Wanner, M.-C.:
Kuka – Industrieroboter IR 161/15, Robotersysteme 1(1985)4, S. 247-248
- [17] Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
Determination of important design parameters for industrial robots from the application point of view; surey paper, Theory and Practice of Robots and Manipulators; Proceedings of Romansy '84, The Fifth Cism-IFTOMM Symposium, Udine, Italy, 26-29 June 1984 / Ed. by A. Marecki; G. Bianchi and K. Kedzior, London: Hermes Publ.; 1985, S. 423-429

1986

- [18] Wanner, M.-C.:
Robotics in construction state of the art in the Federal Republic of Germany, CSD and Robotics in Architecture and Construction; Proceeding of the International Joint Conference, Marseille, June 25-27, 1986 / CSTD; Gamsau, IIRIAM, Paris, Londres, Lausanne: Hermes, 1986, S. 490-495

- [19] Wanner, M.-C.; Hiller, M.; Sallam, E.M.:
 Programmsystem zur Behandlung der Rückwärtstransformation bei sechsachsigen
 Industrierobotern; Robotersysteme 2(1986)4, S. 211-216
- [20] Wanner, M.-C.; Baumeister, K.; Koehler, G.W.; Walze, H.:
 Hochflexible Handhabungssysteme; Ergebnisse einer Einsatzfalluntersuchung,
 Robotersysteme 2(1986)4, S. 217-224

1987

- [21] Benckert, H.; Wanner, M.-C.; Heidemann, H.; König, R.:
 Problems related to the design of a manipulator with a very large reach including an
 example for a specific application, International Advanced Robotics Programme
 Workshop on Proceedings; Karlsruhe, May 11-13, 1987, Karlsruhe:
 Kernforschungszentrum, 1987
- [22] Wanner, M.-C.; Hofmann, R.:
 Manipulatoren für den Tunnel- und Streckenbau im Untertagebetrieb,
 Robotersysteme 3(1987)4, S. 237-245
- [23] Wanner, M.-C.; Baumeister, K.; Ahrens, U.; Boley, D.; Hoelldampf, K.; Koenig, R.; Nollek,
 H.; Schmidt, U.:
 Komponenten für fortschrittliche Roboter- und Handhabungssysteme, Teilprojekt 5:
 Hochflexible Handhabungssysteme; Eine Untersuchung über zukünftige
 Einsatzmöglichkeiten hochflexibler Handhabungssysteme, Autorenkollektiv, Fraunhofer-
 Institut für Produktionstechnik und Automatisierung, Stuttgart, Kernforschungszentrum
 Karlsruhe GmbH Karlsruhe, (Kfk-PFT: 125), Karlsruhe: Kernforschungszentrum, 1986,
 223 S.
- [24] Wanner, M.-C.:
 Advanced robotics in Japan, Derzeitiger Stand im Spiegel einer Studienreise,
 Robotersysteme 3(1987)2, S. 115-118
- [25] Wanner, M.-C.:
 Industrieroboter in Japan 1985, Robotersysteme 3(1987)2, S. 114
- [26] Wanner, M.-C.; Heidemann, H.; Hoffmann, R.; König, R.:
 Design of a manipulator with very large reach for applications in civil engineering, Forth
 International Symposium on Robotics and Artificial Intelligence in Building Construction,
 Haifa, June 22-25, 1987, S. 259-267

1988

- [27] Warnecke, H.J.; Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
 Splitting of the design and combination into components; International Encyclopaedia of
 Robotics: Applications and Automation, Ed.: Dorf, Richard C.; Nof, Shimon Y.; New York
 U.A.: Wiley, 1988, Vol. 2, S. 890-896

- [28] Wanner, M.-C.:
Asada, H.; Youcef-Toumi, K.: Direct-Drive Robots (Buchbesprechung), Robotersysteme 4(1988)2, S. 128
- [29] Wanner, M.-C.; Fischer, A.; Gosdowski, G.; Miosga, W.:
Rechnergestützte Verfahren zur Auslegung der Mechanik von Industrierobotern;
Komponenten für fortgeschrittene Roboter- und Handhabungssysteme, von Projekt-
Team (Koordinator: Kirchhoff, U.), Karlsruhe; Kernforschungszentrum, 1988, S. 185-190
- [30] Wanner, M.-C.:
Results of the development of a manipulator with a very large reach, Proceedings of the
5th International Symposium on Robotics in Construction (ISARC), June 6-8, 1988, Tokyo,
Japan / JIRA, Tokyo: JIRA, 1998, S. 653-660
- [31] Wanner, M.-C.:
Current status of the development and implementation of construction robots in the
Federal Republic of Germany, Proceedings of the 5th International Symposium on
Robotics in Construction (ISARC), June 6-8, 1988, Tokyo, Japan / JIRA, Tokyo: JIRA,
1998, S.27-30
- [32] Wanner, M.-C.:
Meßtechnische Verfahren zur Bestimmung von statischen und dynamischen Kenngrößen
von Robotern; Komponenten für fortgeschrittene Roboter- und Handhabungssysteme,
von Projekt-Team (Koordinator: Kirchhoff, U.), Karlsruhe: Kernforschungszentrum, 1988,
S. 47-51
- [33] Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
Application and experience with software tools for the design of industrial robots;
Romansy <7, 1988, Udine>; Proceedings of the seventh CISM-IFTOMM Symposium on
Theory and Practice of Robots and Manipulators, Udine, Italy, 12-15 September 1988 /
Morecki
- 1989**
- [34] Wanner, M.-C.:
The cutting edge in Western Europe; 6th International Symposium on Automation and
Robotics in Construction; June 6-8, 1989, San Francisco. California Austin, Texas, 1989,
S. 24-26
- [35] Engeln, W.; Harzer, J.; Vollmer, M.; Wanner, M.-C.:
Entwicklung eines Manipulators für den Streckenausbau im Steinkohlebergbau;
Robotersysteme 5(1989)4, S. 229-232
- [36] Schließmann, A.; Wanner, M.-C.:
Entwicklung von Robotern und Manipulatoren in der Bauindustrie; 2. Internationaler
Kongreß Leitungsbau, 1989, Hamburg: Dokumentation, Celle: Pohl, 1989, S. 599-608

- [37] Wanner, M.-C.:
Rechnergestützte Verfahren zur Auslegung der Mechanik von Industrierobotern; Berlin [u.a.]: Springer, 1989, Zugl. Stuttgart, Univ.; Fak. Fertigungstechnik, Inst. für Industrielle Fertigung und Fabrikbetrieb, Dissertation, 1988, IPA.IAO Forschung und Praxis, 130

1990

- [38] Wanner, M.-C.; Achenbach, W.; Engeln, W.; Kochendörfer, O.; Rupp, K.D.; Scherrmann, A.; Schließmann, A.:
Entwicklung und Erprobung eines hochflexiblen Handhabungssystems mit großer Reichweite und hoher Nutzlast; HfH Hochflexible Handhabungssysteme, Februar 1990, Forschungsbericht, Karlsruhe: KfK, 1990 (KfK-PFT;153), S. 60-71
- [39] Wanner, M.-C.; Engeln, W.; Rupp, K.D.; Scherrmann, A.:
Large manipulators; Lund, Th.: [Hrsg.]: 21st International Symposium on Industrial Robots: Proceedings; 23rd-25th October 1990, Copenhagen, Kempston, Bedford: IFS,, 1990, S. 299-304
- [40] Wanner, M.-C.:
Large manipulator for CIM (LAMA): Project No. 2280; ESPRIT CIM: Research in Robotics and Industrial Applications: CIM-Europe SIG 7 Workshop, 1990, S. o.Z.
- [41] Wanner, M.-C.; Engeln, W.:
Die Mechanik: Technischer Aufbau; In: Warnecke, H.J.; Schraft, R.D.[Hrsg.]: Industrieroboter – Handbuch für Industrie und Wissenschaft; Berlin [u.a.]: Springer, 1990, S. 9-26
- [42] Wanner, M.-C.; König, R.:
Roboter außerhalb der Fertigungstechnik; Warnecke, H.J.; Schraft, R.C:[Hrsg.]: Industrieroboter – Handbuch für Industrie und Wissenschaft, Berlin [u.a.]: Springer, 1990, S. 319 - 329
- [43] Wanner, M.-C.:
Projekt Darstellung (HfH Hochflexible Handhabungssysteme); HfH Hochflexible Handhabungssysteme: Februar 1990, Forschungsbericht, Karlsruhe: KfK, 1990 (KfK-PFT; 153), S: 3-29
- [44] Wanner, M.-C.:
Roboter zum Sanieren von Rohrleitungen und Abwasserkanälen; Baumaschinentechnik: Fortschritte durch Mikroelektronik und Automatisierung; Düsseldorf: VDI Verlag, 1990; VDI-Berichte, 800; o.Z.
- [45] Wanner, M.-C.[Koordinator]:
Bundesministerium für Forschung und Technologie (BMBF); Kernforschungszentrum <Karlsruhe>; HfH Hochflexible Handhabungssysteme; Februar 1990, Forschungsbericht, Karlsruhe: KfK, 1990 (KfK-PFT;153)

1991

- [46] Wanner, M.-C.; Engeln, W.; Rupp, K.D:
Enabling technologies for large manipulators ESPRIT II Project LAMA; 8th International Symposium on Automation and Robotics in Construction – Vol. 1, 3-4 June 1991, Stuttgart; Stuttgart: FpF – Verein zur Förderung produktionstechnischer Forschung, 1991, S. 439-446
- [47] Wanner, M.-C.:
Großroboter langen zu: Automatisierung außerhalb der Fabrik; VDI-Nachrichten 45(1991)15, S. 12
- [48] Wanner, M.-C.; Engeln, W.; Harzer, J.; Vollmer, M.:
Manipulator do montazu elementow obudowy chodnikowej w kopalni wegla, Mechanizacja i Automatykacja Gornictwa (1991) Nr. 0-10 (259), S. 41-46
- [49] Wanner, M.-C.; Schießmann, A.; Bley, B.:
Manipulatorsystem for the redevelopment of gaps in bricks sewers; Robots in Unstructured Enviroments – Vol.2: '91 ICAR, June 19-22, 1991, Pisa, Piscataway, NJ: IEEE, 1991, S. 1804-1809

1992

- [50] Wanner, M.-C.:
Current status of automation and robotics in construction in Germany; 9th International Symposium on Automation and Robotics in Construction – Vol. 1: 9th ISARC, June 3-5, 1992, Tokyo, Japan; Proceedings, Tokyo: Japan Industrial Robot Association (JIRA), 1992, S. 787-792
- [51] Wanner, M.-C.; Rupp, K.D.:
Stability of mobile manipulators, 9th International Symposium on Automation and Robotics in Construction – Vol.2: 9th ISARC, June 3-5, 1992, Tokyo, Japan; Proceedings, Tokyo: Japan Industrial Robot Association (JIRA), 1992, S. 787-792
- [52] Wanner, M.-C.; Beck, V.:
Vorfertigung von Mauerwerkselementen;
In: Betonwerk + BFT Fertigteil-Technik 58(1992)4, S. 97-99
In: 2. Internationales Symposium Betonwerk und Fertigteil-Technik – Maschinen, Anlagen Systeme: 6 und 7. April 1992, München; München: Münchner Messe- und Ausstellungsgesellschaft, 1992, o.Z.

1993

- [53] Wanner, M.-C.:
Mechatronic components for the aircraft cleaning system „SKYWASH“; Hiller, M; Fink, B. [Hrsg.]: International Federation for the Theory of Machines and Mechanisms: Mechatronics and Robotics; Proceedings, Duisburg/Moers, Germany, September 27-29, 1993; Moers: IMECH, 1993, S. 217-224

- [54] Lehmann, K.; Rupp, K.D.; Herkommer, T.F.; Wanner, M.-C.:
Standsicherheit für rechnergesteuerte Großmanipulatoren; Verein Deutscher Ingenieure;
VDI/VDE-Gesellschaft Meß- und Automatisierungstechnik (GMA);
Intelligente Steuerung und Regelung von Robotern: Tagung Langen; (VDI-Berichte,
1994), S. 461-472
- [55] Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
Robotertechnik für Bau- und Baustoffmaschinen; Elektronik, Stimulans für Bau- und
Baustoffmaschinen, Schriftenreihe der Forschungsvereinigung Bau- und
Baustoffmaschinen, Dezember 1993, S. 3-12
- [56] Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.:
The Aircraft Cleaning Robot SKYWASH; Industrial Robot, Vol. 20, No. 6, 1993, S. 21-24

1994

- [57] Wanner, M.-C.:
Erfahrungen bei der Entwicklung von Telemanipulatoren im Servicebereich; IPA-
Technologie-Forum, Innovative Technologien für Dienstleistungen, 1994
- [58] Schraft, R.D.; Wanner, M.-C.; Herkommer, T.F.:
„SKYWASH“ – Aircraft cleaning by Robots; 25th International Symposium of Industrial
Robots, Proceedings; 25th to 27th April 1994, Hannover, S. 273-280
- [59] Wanner, M.-C.; Herkommer, T.F.:
Offline-Programmierung fort he aircraft Cleaning Robot „Skywash“; IEEE/RSJ/GI
International Conference on Intelligent Robots and Systems, München, 1994, S. 1972-
1979
- [60] Wanner, M.-C.:
Großmanipulatoren zum Reinigen von Flugzeugen; IPA Forum, Innovation für den
Dienstleistungsbereich Unterhaltsreinigung, 1994

1996

- [61] Wanner, M.-C.:
Manipulatoren großer Reichweite; Fachtagung am Institut für Baumaschinen, TI Berlin,
Februar 1996
- [62] Wanner, M.-C.:
Großmanipulatoren für die Flugzeugwartung; DGLR – Jahrestagung Dresden 24.-
27.09.1996, Jahrbuch 1996/II
- [63] Wanner, M.-C.;
The Aircraft Washing System Skywash, Advanced Robotics, 1996