

Publikationen

- (2020): Evaluation of the impact of faulty scanning trajectories in robot-based x-ray computed tomography. In: Measurement Science and Technology, vol. 32, no. 1. DOI: 10.1088/1361-6501/abaf2a.
- (2019): Investigation of Non-circular Scanning Trajectories in Robot-based Industrial X-ray Computed Tomography of Multi-material Objects. In: 16th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO) [29-31 July, 2019; Prague, Czech Republic].
- (2019): Investigation of positioning accuracy of industrial robots for robotic-based X-ray computed tomography. In: iCT 2019 9th Conference on Industrial Computed Tomography (iCT) [13-15 February, 2019; Padua, Italy].
- (2015): Präzision in drei Freiheitsgraden - Exakte Bauteilpositionierung bei CT-Messungen ohne zusätzliche Antriebe. In: inspect, no. 2.
- (2015): Automatisierung von Mess- und Prüfprozessen mit Computertomographie. In: Leitfaden zur industriellen Röntgentechnik, vol. 15.
- (2015): Effizientere Messvorgänge durch Automatisierung: Der Computertomograph erhält Hilfe vom Roboter. In: Quality Engineering, no. 3.