

VW Pamplona (SP)	Roboty Fanuc	Programowanie robotów Fanuc. Optymalizacja czasu pracy linii. Standaryzacja programów. Aplikacje: zgrzewanie punktowe, nakładanie kleju.
Cornaglia (PL)	Robot Kuka KRC1	Diagnostyka awarii manipulatora.
Daimler Chrysler Bremen (DE)	Roboty Kuka KRC1	Programowanie robotów przemysłowych Kuka KRC1. Optymalizacja czasu cyklu pracy linii. Optymalizacja parametrów SCA. Optymalizacja punktów zgrzewalniczych. Aplikacje: zgrzewanie, nakładanie kleju.
Henkel (PL)	Manipulator IAI.	Programowanie i serwisowanie manipulatora przemysłowego (Robot typu SCARA) z kontrolerem IAI. Aplikacja: nakładanie kleju.
Fameks (PL)	UNILOG TC40	Serwis wtryskarki. Instalacja oprogramowania systemowego. Parametryzacja urządzenia. Nadzór nad produkcją. Aplikacja: wtrysk tworzyw sztucznych.
Lear (PL)	Roboty ABB. Spawarki – Lincoln Power Wave	Konfiguracja i programowanie robotów przemysłowych ABB S4C, S4C+. Nadzór nad produkcją. Serwis robotów. Konfiguracja spawarek Lincoln.
Buderus Breidenbach (DE)	Robot Kuka KRC2	Uruchomienie, konfiguracja i programowanie robota przemysłowego: Kuka KRC2. Aplikacja: Przenoszenie.
Mahle Brasilien	Robot Kuka KRC2 Sterownik Siemens S7-300	Konfiguracja, uruchomienie i programowanie robota przemysłowego: Kuka KRC2. Programowanie sterownika: Siemens S7-300 HMI: Mutlipanel. Aplikacja: Przenoszenie, paletyzacja, depaletyzacja.
Mahle (PL)	Robot ABB IRC5	Konfiguracja i programowanie robota: ABB IRC5. Robot ABB skonfigurowany, jako Profibus-DP Master. Aplikacja: Przenoszenie, obsługa spawarek.
Lear – Nottingham (GB)	Roboty ABB. Lincoln Power Wave - Spawarka	Programowanie robotów: ABB S4C, S4C+. Programowanie i uruchomienie. Aplikacja: Spawanie MIG-MAG.
GM Power Train – Wien (A)	Robot Fanuc R30iA.	Programowanie robota: Fanuc IRB2000, R30iA. Konfiguracja i uruchomienie. Programowanie zaawansowanych funkcji w języku programowania KAREL. Aplikacja: Paletyzacja, Depaletyzacja, Szukanie.
Lear Seating- (SK)	Roboty ABB ; Lincoln Power Wave – Spawarki	Programowanie robotów: ABB S4C, S4C+. Konfiguracja i programowanie spawarek Lincoln. Aplikacja: Spawanie MIG-MAG.

Lear Metal - (PL)	Roboty ABB; Spawarki Lincoln Power Wave	Programowanie robotów: ABB S4C, S4C+. Konfiguracja i programowanie spawarek Lincoln. Aplikacja: Spawanie MIG-MAG.
Producent wodomierzy (PL)	Robot ABB ; Lincoln Power Wave ST455 Spawarka, Plazma Kjelberg	Projekt, programowanie robota, konstrukcja, uruchomienie stanowiska z Robotem ABB IRB 2400 IRC5. Aplikacja: Spawanie MIG/MAG/TIG, Cięcie plazmą. Programowanie sterownika PLC: Mitsubishi, Fatek.
Opel - Kaiserslautern (DE)	Roboty ABB S4. Roboty Fanuc RJ2.	Programowanie 60 robotów: ABB S4C, S4C+, S3. Programowanie robotów przemysłowych: Fanuc RJ2. Aplikacje: Przenoszenie, Zgrzewanie, Spawanie bolców, Spawanie MIG/MAG, Klejenie.
Tower Automotive (PL)	Robot Fanuc RJ2. Spawarka SKS.	Programowanie i konfiguracja robota: FANUC RJ2. Dostawa elementów sterowania robota. Aplikacja: Spawanie MIG-MAG.
Kirchhoff (PL)	Robot Fanuc.	Programowanie robotów przemysłowych: FANUC RJ3. Nadzór nad produkcją. Aplikacja: Zgrzewanie, Bolcowanie
Koja (PL)	Robot Kuka. Spawarka Kemppi.	Programowanie i konfiguracja robota: KUKA KRC1. Konfiguracja i podłączenie spawarki do robota. Aplikacja: Spawanie MIG-MAG.
Kirchhoff (PL)	Roboty Fanuc.	Programowanie, konserwacja i serwis pogwarancyjny robotów: FANUC RJ2.
Die Tech (PL)	Robot Fanuc. Spawarka Lincoln Power Wave. Sterownik Fatek. Panel Weintek.	Projektowanie, uruchomienie stanowiska do spawania z robotem przemysłowym FANUC M16 RJ3. Aplikacja: Spawanie MIG/MAG. Programowanie sterownika PLC: Fatek. Programowanie panelu operatorskiego Weintek.
Whirlpool (PL)	Robot Kuka.	Programowanie robota przemysłowego: Kuka KRC2. Aplikacja: przenoszenie, załadunek i rozładunek zgrzewarek.
Gebrueder Gienanth (DE)	Robot Kuka. Kuka Safe Robot.	Programowanie robota: Kuka KRC2. Programowanie zaawansowanych funkcji do automatycznego wyszukiwania powierzchni. Opcja Kuka Safe Robot. Magazyn narzędzi frezujących. Aplikacja: frezowanie bloków silników statków.
CORNING – Kaiserslautern (DE)	Roboty ABB. IRC5.	Programowanie robotów: ABB IRC5. Aplikacja: przenoszenie, synchronizacja z przenośnikami. Odwrócona kinematyka robotów. Magazyn chwytaków.
Browar Belgia (PL)	Robot Fanuc RJ2.	Konfiguracja i programowanie robota FANUC RJ2. Przystosowanie stanowiska do nowego modelu. Aplikacja: przenoszenie, paletyzacja.
Stanwes (PL)	Robot Fanuc. FANUC S420F RJ2.	Projektowanie, uruchomienie stanowiska do paletyzacji z robotem przemysłowym FANUC S420F RJ2. Aplikacja: przenoszenie, paletyzacja worków.

CORNING – Kaiserslautern (DE)	ABB Roboter. IRC5.	Programowanie robotów: ABB IRC5. Aplikacja: przenoszenie, depaletyzacja.
BorgWARNER - Heidelberg	Robot Kuka.	Programowanie robota przemysłowego: Kuka KRC2.
BorgWARNER - Oroszlany (HUN)	Robot Kuka. Siemens S7-300	Konfiguracja, uruchomienie i programowanie robota przemysłowego: Kuka KRC2. Aplikacja: sprawdzanie struktury elementów prądami wirowymi.. Programowanie sterownika PLC Siemens S7-300.
Mahle (DE)	Robot Kuka.	Programowanie robota przemysłowego: Kuka KRC2. Aplikacja: Przenoszenie, frezowanie i oczyszczanie cylindrów silników samochodów użytkowych.
VW – Kasel (DE)	Robot Kuka – VKRC2.	Programowanie robotów – Kuka VKRC2. Aplikacja: przenoszenie bloków silnika.
Mahle (DE)	Robot Kuka.	Programowanie robota przemysłowego: Kuka KRC2. Aplikacja: Przenoszenie, frezowanie i oczyszczanie cylindrów silników samochodów ciężarowych.
Watts – Landau (DE)	Robot Kuka. KRC2.	Serwis i uruchomienie produkcji po kolizji robota przemysłowego Kuka KRC2. Aplikacja: przenoszenie, załadunek maszyn.
BBS – Schiltach (DE)	Robot Kuka. KRC1.	Programowanie robota: Kuka KRC1. Przeprogramowanie linii do produkcji felg Ferrari. Aplikacja: przenoszenie, załadunek i rozładunek maszyn.
Gebrueder Gienanth – Eisenberg (DE)	Robot Kuka. KRC2.	Programowanie robota: Kuka KRC2. Programowanie zaawansowanych funkcji do automatycznego wyszukiwania powierzchni. Studium wykonalności. Aplikacja: frezowanie bloków silników statków.
Rohwedder – Bermatingen (DE)	Robot Kuka. KRC2.	Programowanie, konfiguracja i uruchomienie stanowiska z robotem Kuka KRC2. Aplikacja: przenoszenie.
BBS Herbolzheim (DE)	Robot Kuka. KRC2.	Programowanie, konfiguracja i uruchomienie stanowiska do rozciągania felg aluminiowych różnych typów z robotami przemysłowymi Kuka KRC2. Aplikacja: przenoszenie, załadunek i rozładunek maszyn.
OPEL Antwerp (BE)	Robot Fanuc. RJ2.	Programowanie robotów: Fanuc RJ2. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie, spawanie MIG/MAG.
BBS Herbolzheim (DE)	Robot Kuka. KRC2.	Programowanie robota Kuka KRC2. Aplikacja: obsługa maszyny numerycznej w ciągu produkcyjnym felg aluminiowych.

RIAL - Stalowa Wola (PL)	Robot portalowy ze sterowaniem Kuka. KRC2.	Programowanie, konfiguracja i uruchomienie manipulatora wyposażonego w serwonapędy i sterowanie Kuka KRC2. Modyfikacja danych maszynowych sterowania Kuka. Aplikacja: przenoszenie, załadunek i rozładunek przenośników taśmowych w ruchu, synchronizacja z przenośnikami.
OPEL Bochum A3370 (DE)	Robot Fanuc. RJ2.	Programowanie robotów przemysłowych: Fanuc RJ2 w standardzie opla. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe.
Eisenmann (DE)	Robot portalowy ze sterowaniem Kuka. KRC2.	Programowanie, konfiguracja i uruchomienie manipulatora wyposażonego w serwonapędy i sterowanie Kuka KRC2. Modyfikacja danych maszynowych sterowania Kuka. Aplikacja: przenoszenie, załadunek i rozładunek przenośników taśmowych w ruchu, synchronizacja z przenośnikami.
OPEL Bochum A3370 (DE)	Roboty Fanuc. RJ3.	Programowanie robotów przemysłowych: Fanuc RJ3 w standardzie opla. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe.
OPEL Bochum A3301 (DE)	Roboty Fanuc. RJ2.	Programowanie robotów przemysłowych: Fanuc RJ2 w standardzie opla. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe.
OPEL Bochum A3301, A3370 (Astra 2004, Zafira)	Roboty Fanuc. RJ2 RJ3.	Programowanie robotów przemysłowych: Fanuc RJ2, Fanuc RJ3 w standardzie opla. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe, spawanie MIG/MAG.
Fanuc Roboterprogrammierung – Schulung.	Robot Fanuc. RJ2 RJ3.	Prowadzenie szkoleń z zakresu programowania i obsługi robotów przemysłowych Fanuc z systemem RJ2 i RJ3.
VW Poznań T5, Caddy (PL)	Roboty Kuka. VKRC2.	Nadzór nad produkcją oraz szkolenie pracowników służb utrzymania ruchu z zakresu obsługi i programowania robotów Kuka VKRC2. Spawalnia VW CADDY. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe, klejenie, spawanie.
VW Wolfsburg A5 - Golf V (DE)	Roboty Kuka. VKRC1.	Konfiguracja i programowanie robotów Kuka VKRC1. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe, klejenie, spawanie. Nadzór nad produkcją.
VW Wolfsburg A5 - Golf V (DE)	Robot Fanuc. RJ3.	Konfiguracja i programowanie robotów FANUC RJ3. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe, klejenie, spawanie. Nadzór nad produkcją.
VW Wolfsburg AUTO 5000 Turan (DE)	Roboty Kuka. VKRC1.	Konfiguracja i programowanie robotów Kuka VKRC1. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe, klejenie, spawanie. Optymalizacja pracy robotów.

AUDI Ingolstadt A3 Quattro (DE)	Roboty Kuka. VKRC2.	Konfiguracja i programowanie robotów Kuka VKRC2. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe. Optymalizacja programów i czasu cykliów.
VW Hannover T5 (DE)	Kuka Roboter. VKRC1 VKRC2.	Konfiguracja i programowanie robotów Kuka VKRC1 i VKRC2. Aplikacja: przenoszenie, zgrzewanie punktowe, klejenie, spawanie, cięcie plazmą. Nadzór nad produkcją.

Aplikacje:

Przenoszenie, Zgrzewanie punktowe, Klejenie, Spawanie MIG/MAG/TIG, Clinch'owanie(TOX), Spawanie bolców(TUCKER), Cięcie plazmą, Lutowanie MIG, Paletyzacja, Depaletyzacja, Frezowanie, Szukanie, Załadunek i Rozładunek maszyn, Oczyszczanie elementów, Synchronizacja z przenośnikiem.

Programowanie sterowników PLC Siemens S7-300, S7-400. Programowanie paneli operatorskich WinCC Flexible.