

Depalettierroboter DERO II

3-Achsen-Prinzip:

Mit seinen drei Bewegungsachsen positioniert der Roboter die Packstücklagen sicher auf einem Ablauftisch und entfernt gleichzeitig die Zwischenlagen.

Dabei arbeitet DERO II mit einem Greifer, der zunächst die obere Packstücklage umschließt und durch Klemmbacken zentriert.

Die gesamte Lage wird auf ein integriertes Überschublech gezogen. Am Ablauftisch wird die Lage zurückgeschoben. Vorhandene Zwischenlagen nimmt der Roboter durch ein Saugsystem auf und legt sie in einem separaten Magazin ab.

Für variable Packstückdurchmesser:

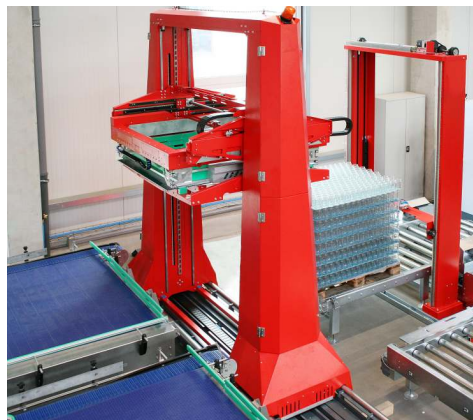
Selbst verschiedene Packstückdurchmesser kann DERO II problemlos depalettieren, da der Zentrierrahmen des Greifsystems die ganze Lage umschließt.

Weil die Fixierung ohne äußeren Druck auskommt, wird das Material besonders schonend gehandhabt. Der Depalettierroboter verarbeitet müheles Europaletten und Industriepaletten ohne weiteres Zutun des Anwenders.

Wartungsarme und robuste Bauweise:

Bei der Entwicklung des DERO-Systems wurde auf die Verwendung wartungsarmer Bauteile großen Wert gelegt. So werden die drei Achsen von wartungsfreien Servomotoren angetrieben.

Die stabile und einfache Kinematik sorgt für minimale Instandhaltungskosten.



Technische Daten:

| | |
|--|---|
| Bewegungsachsen: | drei |
| Armlänge: | 2.990 mm |
| Breite des Greifraums: | 1.040 mm |
| Systemhöhe mit Standard-Vollpaletten (2.200 mm): | 3.310 mm |
| Entladerichtung: | vorne und hinten |
| Nutzlast: | 80 kg |
| Palettierleistung: | 120 Lagen pro Stunde |
| Antrieb: | elektrisch / pneumatisch |
| Steuerung: | Industrie-PC mit Touchscreen-Bedienoberfläche, CAN-open-bussystem |
| Anschlusswerte: | elektrische Spannung: 3 x 400 V AC, N, PE Leistung: 16 A |

