

Anhang 2.3

Greiftechnik

roTeg Zangengreifer für Säcke

Produktmerkmale



Das Greifsystem gehört mit zum Lieferumfang und ist in das CAN-Bus Steuerungs- und Informationssystem eingebunden. Alle Greiffunktionen zur Realisation der Handhabungsaufgaben in der Roboterzelle sind ohne aufwendigen Greiferwechsel oder technische Umrüstungen realisiert.

Der Greifer wird mit zweiseitig umschließenden Armen ausgeführt, die nach dem Eintauchen der Zinken in die Zwischenräume der Rollen eintauchen, den Sack untergreifen und anheben. Nach dem Ablegen öffnet der Greifer seine Zinken auf einer Kreisbahn, um die benachbarten Säcke nicht zu beschädigen. Die vorher egalisierten Säcke bleiben in ihrer Form erhalten.

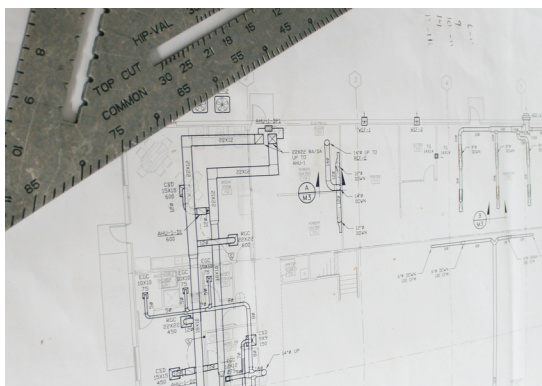
Verwendung



Wahlweise kann der Roboter zu jedem Zeitpunkt auch mit anderen Greifsystemen bestückt werden. An den Roboterflansch der vierten Achse können alle Greifsysteme nach DIN ISO 9409 montiert werden.

Die Ausführung des Greifsystems ist abhängig vom Verhalten der Original-Musterteile. Die technische Umsetzung kann je nach dem Ergebnis interner Versuche mit Originalmustern von der im Angebot beschriebenen technischen Lösung abweichen.

Technische Daten



Aufnahmeart:	Greifzangen, produktumschließend auf Kreisbahn
Packstückart:	Sackware
Greifmodus:	Einzelaufnahme
Antriebsart:	elektrisch
Tragkraft:	bis zu 45 kg pro Packstück
Steuerung:	Industrie-PC
Steuersoftware:	roTeg-Control 6.5