

ENTNAHMESYSTEM – INDIVIDUELL

KENNGRÖSSEN

Speisung	230 VAC / 10 A / 50-60 Hz
Leistung	Teileabhängig
Autonomie	ca. 6.5 h
Dimension LxBxH	1.2 m x 0.8 m x 1.95 m

BESCHRIEB

Das System basiert auf einem Industrieroboter mit einem Aktionsradius von ca. 600 mm. Vom Auswurf des Drehautomaten gelangen die Teile auf das Förderband des Entnahmesystems. Mittels Lichtschranke wird ein anwesendes Produktionsteil erkannt. Der Roboter greift die Komponenten und legt sie in die bereitstehenden Waschkörbe. Optional kann das Entnahmesystem mit diversen Funktionen erweitert werden, wie zum Beispiel Vision System, Prüfteileausgabe oder einer Abblasstation zur Teile- oder Greiferreinigung.



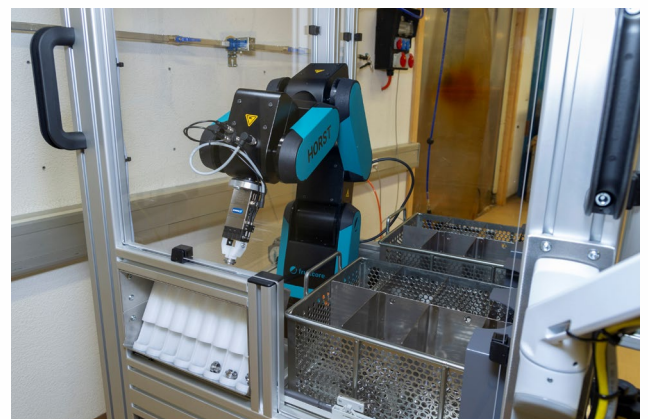
Gesamtansicht Entnahmesystem individuell

EINSATZGEBIETE

Flexibel und mobil einsetzbar in der Fertigungsindustrie. Zur Entnahme von gefertigten Teilen aus Produktionsmaschinen und anschließender Übergabe auf Gebinde zur weiteren Verwendung.



Arbeitsraum



Prüfteileausgabe



MERKMALE

- Integrierter Roboter
- Mobile Anlage
- Kompakte Anlagendimension
- SPS Steuerung integriert
- Präzise Bewegungsabläufe
- Hohe Wiederholgenauigkeit
- Flexibel einsetzbar

ELEKTRONIK

Für die Ansteuerung des Entnahmesystems wird eine Siemens SPS mit HMI Bedienpanel verwendet, das als Schwenkarmpanel an der Anlage angebracht ist. Die Steuerung kann über I/O Schnittstellen mit der Produktionsanlage verbunden werden, damit die Kommunikation gewährleistet ist. Die Programmierung der SPS, die Planung der Elektronik und Pneumatik sowie das Bedienkonzept werden auf die Bedürfnisse der Kunden ausgelegt und realisiert.



Schaltschrank mit integrierter SPS

KUNDENNUTZEN

- Kostengünstige Lösung
- Taktzeit von zehn Sekunden möglich (teileabhängig)
- Hohe Autonomie
- Flexibel an unterschiedlichen Maschinen einsetzbar
- Diverse Servicepakete im Angebot
- Bewährtes und überprüftes Konzept
- Kundeneigene Gebinde möglich
- Einfache Kommunikation mit der Produktionsanlage realisiert

GESAMTANLAGE



Realisierte Lösung an einer Index-Traub MS22-8

