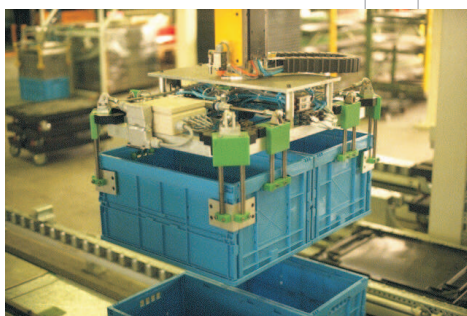


Projektinformation

Roboteranlagen

Handhabung von Kunststoffboxen



Die Aufgabe

In ihren Formen und Abmessungen sind sie ebenso vielfältig, wie die Objekte, die in ihnen transportiert und gelagert werden.

Kunststoffbehälter haben sich längst als Transporthilfsmittel im inner- und außerbetrieblichen Materialfluß durchgesetzt. Während die Befüllung und Entleerung der Boxen auch heute noch weitestgehend manuell erfolgt, bewähren sich für die (De-) Palettierung und Kommissionierung bzw. die einfache Umsortierung hochflexible Roboterkonzepte in Portalbauweise.

Ausgereifte und angepaßte Greifkonzepte, welche die charakteristischen Eigenschaften der unterschiedlichen Behältertypen ausnutzen, garantieren ein zuverlässiges Handling im Einzel- oder auch im Doppelgriff. Die Handhabung von Leerpaletten oder Rollgestellen kann dabei ebenso in den Prozeß integriert werden, wie die Auflage großformatiger Decktrays zur Stallisierung der gestapelten Säulen.

Die Lösung



Hochleistungsroboter in Linien- oder Flächenportalbauweise eignen sich aufgrund ihrer großen und variablen Arbeitsbereiche besonders für Aufgaben wie die Handhabung von KLT's, Faltboxen oder Drehstapelbehälter. Neben einer optimalen Raumnutzung ermöglichen Portale eine klare Anordnung der Gebinde- und Palettenfördertechnik. Dank kurzer Verfahrswege in kartesischen Koordinaten lassen sich zudem vielfach Leistungsvorteile gegenüber sphärischen Roboterkonfigurationen ausschöpfen.

Sprechen Sie mit uns über Ihre Automatisierungsprobleme.

Beispiele unserer Erfahrung

