

Schüttgut wird geordnet und lagerichtig der nachfolgenden Anwendung weitergeleitet.

Der flexible Bestücker bringt ungeordnete Teile in eine definierte Lage. Dabei erkennt die über dem Abholbereich angeordnete Bildverarbeitung, die Teillage und Teileart. Falsche, d.h. die der gewünschten Variante nicht entsprechende Teile werden nicht gegriffen. Teile die nicht zu greifen sind, werden dem Abholplatz erneut zugeführt. Zusätzlich kann eine Umgreifstation integriert werden. Der Roboter kann mit einem automatischen Greiferwechsler und die Zelle mit einem Greiferbahnhof ausgerüstet werden. Selbstverständlich können weitere Peripherien integriert werden.

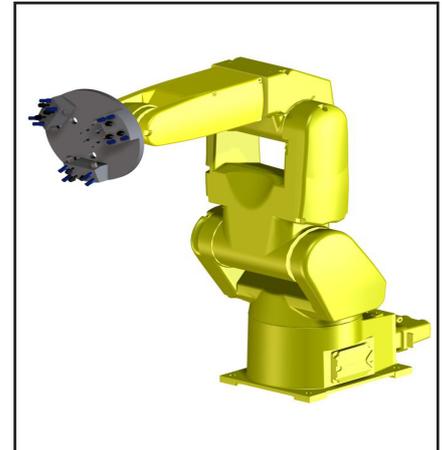
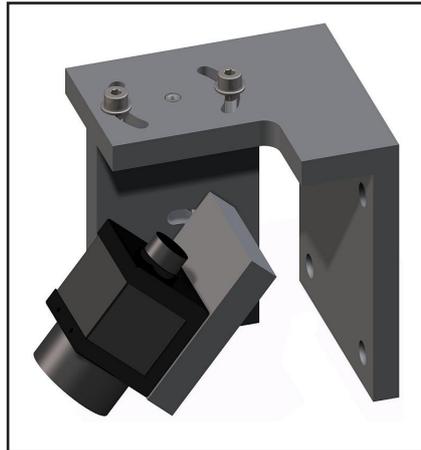
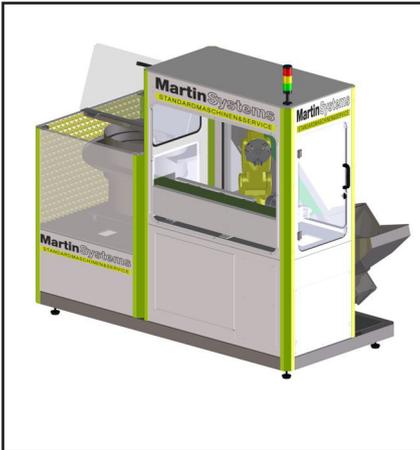
Ausgestattet mit einem für Ihre Anwendung anpassungsfähigen Steigbandbunker mit Teilerückführung. Die als Schüttgut in den Steigbandbunker eingegebenen Werkstücke gelangen von dort zur groben Ausrichtung und Vereinzelung in den Vibrationsfördertopf. Normalerweise wird der Topf ohne teilespezifische Anpassungen betrieben. Natürlich können Anpassungen bei schwierigen Teilen oder besonders hoher Leistung vorgenommen werden. Der Topf ist durch eine Schalldämmhaube gekapselt. Die Teile werden auf ein Förderband übergeben und im Visual-Line-Tracking Verfahren vom Roboter gegriffen und der weiteren Verwendung zugeführt. Serviceklappen und -türen ermöglichen einen guten Zugang in die Zelle.

Steuerung

Die Steuerung des Variofeeders erfolgt zuverlässig durch die Roboter-Steuerung. Bedient wird die Automation über Bedientaster oder optional über ein Display. Über eine Schnittstelle erfolgt die Kommunikation mit der nachgelagerten Maschine oder Anlage.



Technische Daten.



Abmessungen Variofeeder S.

Länge	2.700 mm
Breite	1.250 mm
Höhe	2.500 mm
Gesamtgewicht	1.500 kg

Linetracking-System.

VGA-Auflösung	
Temp. Bereich	-5°C bis +40°C
Beleuchtung	gemäß Anwendung

Automatisierung.

Robotersystem	
max. Teilgewicht	1 kg
Leistung	500 - 1.200 Picks/h

Steuerung.

Robotersteuerung
Optional: Siemens, Beckhoff

Schnittstelle.

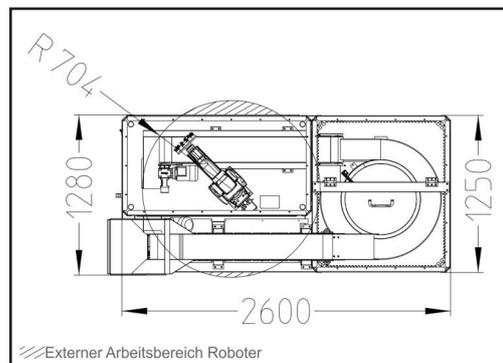
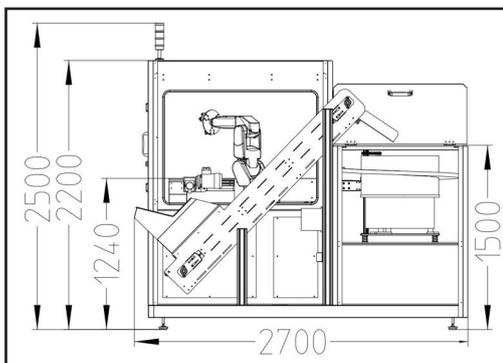
Digitale IO
Optional: Feldbus

Automationsroboter.

Fanuc

Greifersysteme.

Vakuum, Parallel-, Zentrisch-,
Doppelgreifer, Revolvergreifer,
Wechselgreifer



Alle Angaben können gerundet sein, können variieren und sind ohne Gewähr. Änderungen vorbehalten.