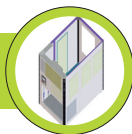


Schüttgut wird geordnet und lagerichtig zur Verfügung gestellt.

Zelle



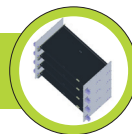
Kompakte, modular aufgebaute RoboCube Automationszelle mit einer Stellfläche von ca. 1,3m². Der Schaltschrank ist in das Zellenuntergestell integriert. Dadurch wird allseitig eine sehr gute Zugänglichkeit der Zelle erreicht.

Roboter + BV

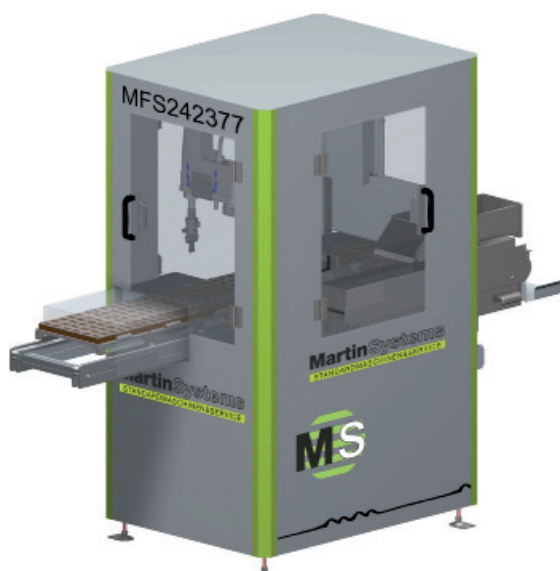


Die über dem Pickbereich angeordnete Bildverarbeitung erkennt Teilevariante, -lage und -ausrichtung. Die Logik der Bildverarbeitung übergibt die Pickposition an den Roboter. Teilebereitstellung, Bildverarbeitung und Robotik sind in eine übergeordneten Steuerung integriert.

Teilezufuhr



Der flexible Bestücker dreht und rüttelt die Teile, um sie voneinander zu trennen und zu positionieren. Die Zuführung ist teileschonend, leise und für stoßempfindliche Teile geeignet. Werkstückbeschränkungen aufgrund konventioneller mechanischer Zuführlösungen entfallen.



Materialfluss



Standardisierter Materialfluss: leere Werkstückträger werden mittels Transportband der Zelle zugeführt, volle Werkstückträger verlassen die Zelle wieder.

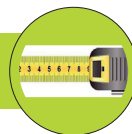
Teile-, Robotergreifer- und Palettenhöhe sind aufeinander abgestimmt. Dies spart Fahrwege und optimiert Zykluszeiten.

HMI



An dem großzügig gestalteten 7" Touchpanel können alle Funktionen angewählt werden. Die ausgereifte Maschinensteuerung unterstützt mit einem Wizard das Einrichten von neuen Varianten. Kontur einlernen, Positionen definieren: fertig. Den Rest erledigt die Steuerung selbst. Betriebsarten- und Variantenwahl, Fehlermeldungen und Systeminformationen gehören zum Standard.

Anwendungsgebiet



Der FlexSorter kommt spätestens immer dann zum Einsatz, wenn konventionelle Lösungen nicht in Betracht kommen.

Die Sortierzelle ist für stoßempfindliche Teile geeignet, die teileschonend zugeführt, einzeln und sortiert werden sollen.

Dank der integrierten 2D-Kamera ist die Zelle universell einsetzbar und ein häufiger Produktwechsel stellt kein Problem dar.

Technische Daten



Steuerung.

Siemens S7-1500 SPS

Schnittstelle.

ProfiNet, ProfiNet/ProfiSafe, Profibus, I/O, I/O-Link, Ethernet

Bedienung (HMI).

Siemens 7" Touch

Roboter.

Omron/Yamaha

Greifersysteme.

Parallel-Doppelgreifer, Dreifinger-Doppelgreifer, Vakuumgreifer

Flex Sorter - Varianten

Bezeichnung	Traglast Roboter max.	Reichweite Roboter max.	Abmessungen Zelle (L x B x H)	Gewicht Zelle
FlexSorter 43	5 kg	600 mm	2.750 mm x 1.000 mm x 2.100 mm	ca. 1.000 kg
FlexSorter 64	5 kg	600 mm	2.750 mm x 1.000 mm x 2.100 mm	ca. 1.000 kg

Tray - Varianten

Bezeichnung	Abmessungen Tray (L x B)	Handhabung belade- und entladeseitig	Handhabung maschinenseitig
Flex Sorter 43	400 mm x 300 mm	manuell in Bunker	Roboter
Flex Sorter 64	600 mm x 400 mm	manuell in Bunker	Roboter

