

Flächenförderer für flexible und teileschonende Roboteranwendungen

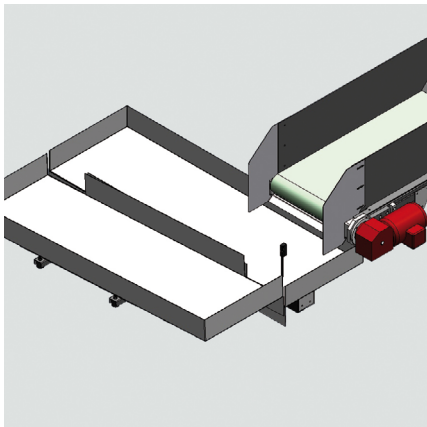
Charakteristik

Aufgrund der flexiblen Einsatzmöglichkeiten können die Grimm-Flächenförderer ideal in robotergestützte Anlagen integriert werden. In Kombination mit einer Lageerkennung durch Kamerasysteme können mehrere Teiletypen nahezu

ohne Rüstaufwand zugeführt werden. Die vielfältigen Bauformen ermöglichen darüber hinaus flexible Anpassungsmöglichkeiten. Dank des schonenden Teiletransports und der geringen Fallhöhen sind die Grimm-Flächenförderer

bestens geeignet für empfindliche oder oberflächenveredelte Bauteile. Für die konstante Teiledosierung und Verlängerung der autonomen Laufzeit sorgt ein entsprechendes Bunkersystem.

Funktionsprinzip



- Mehrere z.T. voneinander entkoppelte Förder-Platten bzw. -Wannen transportieren und entzerren die Teile
- Grimm Linearförderer dienen als leistungsstarker Antrieb
- Idealerweise sind die transportierenden Flächen mit einem Bürstenbelag beschichtet, welcher eine Verstärkung des Fördereffektes und zugleich einen schonenden Teiletransport ermöglicht
- Bauform, Größe und Umfang werden individuell an kundenspezifische Gegebenheiten angepasst
- Teilebevorratung und kontinuierliche Befüllung erfolgen durch ein Bunkersystem

Umsetzungsbeispiele

