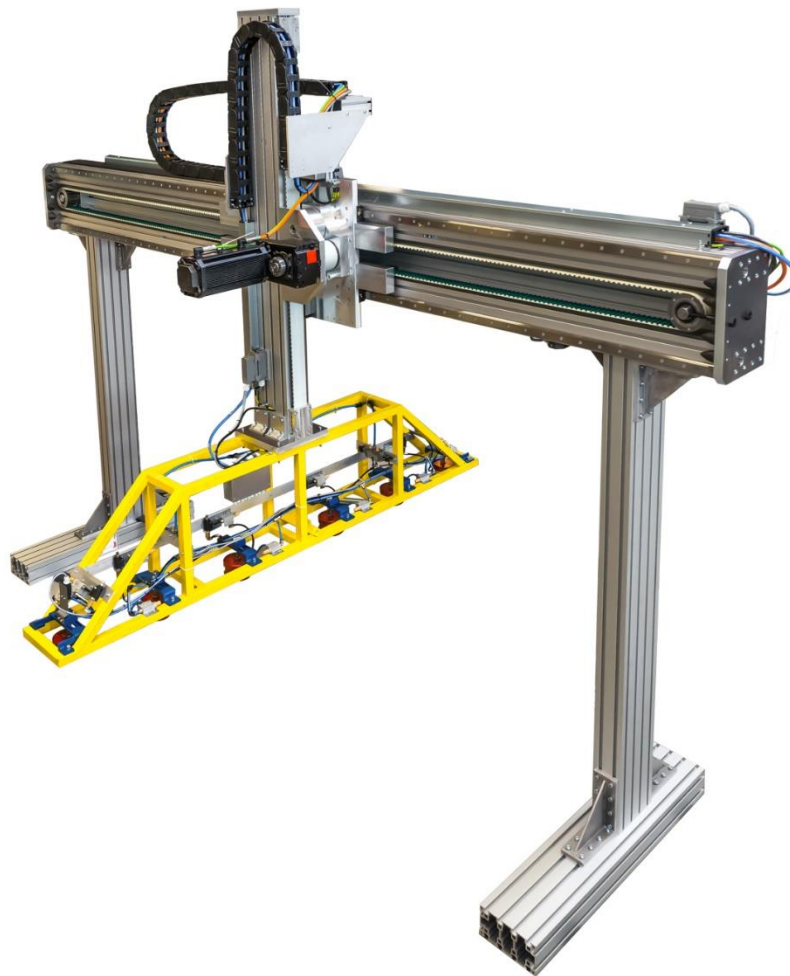


# Linearroboter



## Anwendungszweck:

Die aus zwei Profileranlagen auslaufende Produkte sollen zu einem Großbund aufgestapelt werden.



## Unsere Lösung:

Der Arbeitsbereich wird mit einem servomotorischem Linearroboter überbaut. Dieser verfährt die Traverse mit Magnetgreifer (Y = 2800 mm / Z = 1000 mm) oberhalb der Fördertechnik.

Die Traverse mit Magnetgreifern und Produkt haben eine Gesamtmasse von ca. 250 kg. Die auslaufenden Produkte werden auf der Fördertechnik lageorientiert bereitgestellt und vom Linearroboter aufgenommen und aufgestapelt.

Das Stapelbild kann vom Werker an der Steuerung vorgewählt werden. Die eigentlichen Positionen des Linearroboters errechnet die Steuerung aus den Produktabmessungen und dem vorgewählten Stapelbild automatisch.

Zudem stapelt der Linearroboter die Produkte der zwei Profiler-Anlage wechselseitig ab.