|  |
| --- |
| * **Auf einen Blick** * Verlässliches Entstapeln verschiedener Gebinde-Typen wie KLT, EPP, Kartonage mit einem Greifer * Erweiterbar um ein Entdeckelungsmodul für Palettendeckel * Taktzeit < 8 Sekunden für KLT-Gebinde * Taktzeit < 10 Sekunden für EPP- und Kartonage- Gebinde * Gewichte bis zu 25 Kg pro Gebinde handhabbar |

**De-/palettieren mit dem Polyplan Multifunktionsgreifer für verschiedene Gebinde-Typen und Deckel**

**Der Polyplan-Multifunktionsgreifer in Servo-Vakuum-Technik ist die neueste Entwicklung und Erweiterung der Produktportfolios der robotergeführten De-/palettieranlagen des Unternehmens. Er ist modular konzipiert – aufbauend auf der KLT-Basisfunktion erreicht das Greifsystem durch die Funktionsmodule für EPP, Kartonage und Deckelentnahme die universelle Vielseitigkeit eines Multi-Tools. Beim Greifen von KLTs nutzt der Multifunktionsgreifer seine servomotorische Aufnahmemechanik, die je nach Kistentyp und Orientierung automatisch verfährt und sich der Position der Greiflöcher des betreffenden KLT anpasst. Zwei robotergesteuerte Servomotoren treiben dabei die Linearverfahreinheiten des Greifers an, der Linearvorschub der Greiferachsen erfolgt über Spindeltriebe. Überwacht werden die Fahr- und Greifbewegung durch induktive Initiatoren, die das korrekte Greifen des KLT ebenso zuverlässig detektieren wie ein Übergreifen eines KLT, eine Kollision oder den Endanschlag der Spindeltriebe.**

Die neue Funktionalität des Greifens von EPP-Behältern, Kartons und Palettendeckel setzt der Polyplan-Multifunktionsgreifer mit Vakuum-Saugnäpfen um. Hierzu werden die beiden servomotorischen Greifmodule jeweils um eine Leiste mit Saugnäpfen ergänzt. Beim Aufnehmen beispielsweise eines EPP-Behälters wird dieser so auf zwei Seiten per Vakuum gegriffen. Ist für das Greifen eine Distanzierung zu einem daneben gestapelten Behälter erforderlich, wird dieser zunächst an der freien Seite angefahren, dann um wenige Grad gekippt und wenige Millimeter vorgezogen, so dass der Multifunktionsgreifer jetzt auch die gegenüberliegende Behälterseite greifen kann. Überfahrsensoren sowie eine pneumatische Dämpfung der Greiferbewegungen gewährleisten im Aufnahmeprozess eine zuverlässige Detektion und Vermeidung von Crashgefahren.

**Keine Rüstzeiten, dafür schnelle Zykluszeiten**

Ob KLT, EPP-Behälter oder Karton – mit dem neuen Multifunktionsgreifer in Servo-Vakuum-Technik ist kein Greiferwechsel oder anderweitiges Umrüsten des Roboters notwendig – und auch eine zusätzliche Station zur Deckelentfernung der Palette kann komplett entfallen. Gleichzeitig bleibt trotz der Multifunktionalität die Geschwindigkeit der robotergeführten De-/palettieranlagen von Polyplan erhalten: Sie gehören mit einer Zykluszeit von weniger als zehn Sekunden pro Gebinde zu den schnellsten Systemen ihrer Art am Markt.

|  |  |
| --- | --- |
|  | |
| **Bildunterschrift** | Polyplan Multifunktionsgreifer |
|  | |

|  |  |
| --- | --- |
| **Autor** | Jan-Christof Jacobi |
| **Schlagworte** |  |
| **Zeichen** |  |
| **Zeichen Kurzfassung** |  |
| **Typ** | Streumeldung - Pressemappe |
| **Geschäftsbereich** | Factory Solutions |
| **Links** |  |

**Pressekontakt:**

|  |  |
| --- | --- |
| **Irmtraud Schmitt**  Referentin Öffentlichkeitsarbeit  Pepperl+Fuchs SE  Lilienthalstraße 200  68307 Mannheim, Germany  Tel: +49 (621) 776-1215  ischmitt@de.pepperl-fuchs.com | **Annette Kern**  Presse  Pepperl+Fuchs SE  Lilienthalstraße 200  68307 Mannheim, Germany  Tel: +49 (621) 776-1388  [akern@de.pepperl-fuchs.com](mailto:akern@de.pepperl-fuchs.com) |

[**https://www.polyplangmbh.de/losungen/vollautomatisiertes-de-palettieren/**](https://www.polyplangmbh.de/losungen/vollautomatisiertes-de-palettieren/)

Zur honorarfreien Verwendung für Redaktionen.