

Pos.: 00-10

T&T Hubel-Stapeleinrichtung mit Roboter

Technische Daten:

Robotertyp	ABB - IRB 4600
Hubellänge, max.	mm 500
Hubel-Ø, max. / min.	mm 160 / 90
Mundstücke	Stck. 1 - 2
Leistung pro Schicht	t 8
Leistung pro Jahr	t 2000
Hubelgewicht pro Palette, max.	t 1
bedienungsfreie Betriebszeit, min.	h 1
Programme zum Hubelstapeln, max.	Anzahl 100



Bedienung pro Schicht durch den Führer der Gesamtanlage

Die Anlage besteht laut vorliegender Skizze des Arbeitsmodells aus dem Roboter mit Vakuumsaugschale(n), einem Rollentransportband mit 1 mittigen Palettenfüll- und 4 Palettenparkpositionen daneben (2x voll / 2 x leer). Der Roboter steht zwischen den beiden Hubeltransportbändern nach den Vakuumstrangpressen. Von jeweils einem dieser Bänder werden die von einer Abschneidemaschine abgelängten Hubel mit der Vakuum-Saugschale des Roboters aufgenommen und in die programmvorgesehene Position auf der Palette gesetzt. Während die 3. leere Palette in der Füllposition beladen wird, werden 2 neue leere Paletten nachgelegt und die beiden vollen herausgenommen.

