

# handling

industriell fertigen – systemisch lösen

## Wechsel ohne Kupplung

Produktionsabläufe zu automatisieren bedeutet mehr Kapazitäten und weniger Kosten. Martin Mechanic will hierfür den „Griff in die Kiste“ mit der neuen Depalettier-Zelle MDG 241794 und modernster Robotertechnik verbessern. Weil die Anlage einen Greiferwechsel ohne Greiferkupplung ausführt, spart sie Zeit im Produktionsablauf. Zunächst werden die Rohteile in Blisterstapeln auf Transportwagen angeliefert. In jedem Blister befinden sich acht mal zehn Teile. Sie werden manuell vom Wagen auf die Zulieferrollenbahn gesetzt. Der Roboter holt sich mit seinem speziellen Blistergreifer den obersten, beladenen Blister ab und stellt ihn auf den Ausrichttisch. Automatisch legt er danach den Blistergreifer zur Seite und holt mit seinem zweiten Greifer die Rohteile aus dem Blister. Danach legt er sie auf die Zuführbahn, die sie direkt zur Qualitätsprüfung



befördert. Hier wird zunächst das Gewicht der einzelnen Teile bestimmt. Anschließend werden sie im Lichtschnittverfahren über die Bildverarbeitung auf ihre exakt ausgeformte Geometrie überprüft. Für die optische 3D-Messtechnik, die die Vermessung eines Höhenprofils entlang der projizierten Lichtlinie ermöglicht, sind zwei Kameras im Einsatz. Ist der Blister abgearbeitet und die Qualitätsprüfung abgeschlossen, greift der Roboter mit seinem Blistergreifer nach dem nun leeren Behälter und stellt ihn auf der Auslaufrollenbahn ab. Der Blister stoppt an der Stelle, an der ein Festanschlag installiert wurde. So können die leeren Blister immer an der richtigen Stelle abgeholt und von Hand auf den bereitstehenden Transportwagen gestellt werden.

*pb*

### ■ Depalettier-Zelle MDG 241794

MartinMechanic Friedrich Martin, [www.MartinMechanic.com](http://www.MartinMechanic.com)

ndling.de