



Roboter

Innovatives Materialhandling

Roboter vereinfachen in vielen Anwendungen die Produktionsabläufe in der industriellen Fertigung und überzeugen durch ihre sehr hohe technische Verfügbarkeit.

Mit der neuen Schelling Roboterstapelung steht diese Technologie nun auch für Zuschnittlösungen von Schelling zur Verfügung. Ein spezieller – von Schelling entwickelter – Greifer ermöglicht dabei, unterschiedlichste Plattenmaterialien und Teilegrößen perfekt zu stapeln.

Gemeinsam mit den bestehenden Sortier- und Handlinggeräten von Schelling und der eigens für die Roboterstapelung im Hause Schelling entwickelten Softwarelösungen wird damit aus einer Hand eine innovative Komplettlösung für die Teilstapelung nach dem Zuschnitt geboten.

Patentiertes Greifarmsystem für unterschiedlichste Plattenmaterialien

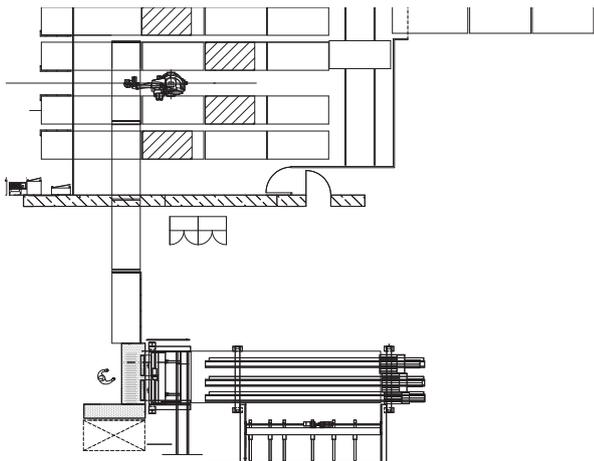
- Optimales Handling auch von dünnen Platten
- Genaues Stapeln durch innovative Anschlag- und Ausrichtsysteme am Greifer
- Mehrzeiliges und mehrreihiges Stapeln durch spezielle Haltevorrichtungen am Greifer

Optimales Zusammenspiel von Zuschnittlösung und Roboterstapelung

- Alles aus einer Hand: Schelling liefert alle Komponenten und Softwarelösungen
- Bewährte Sortier- und Handlingsysteme aus dem Hause Schelling ergänzen den Roboter
- Schnittplanoptimierung und Stapelprogramm sind perfekt aufeinander abgestimmt

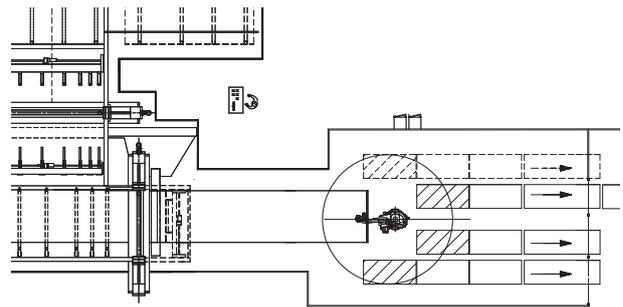
Manuell unterstützte Roboterstapelung

Die Stapellagen werden dabei nach der Säge manuell zusammengestellt. Mit dem neu entwickelten Stapelprogramm erhält der Bediener am Stapelterminal (Bildschirm) mit grafischer Unterstützung genaue Informationen, wie die nächste Stapellage gruppiert werden soll. Der Bediener erstellt die Stapellage und quittiert den Vorgang. Dann wird die Stapellage automatisch zur Abnahme position des Roboters gefahren und dort vor dem Stapeln nochmals ausgerichtet.



Vollautomatische Roboterstapelung

Für vollautomatische Roboterstapelungen stehen verschiedenste Umsetzungen zur Verfügung. Je nach Leistungsbedarf und Stapelvorschriften können einfache Konzepte mit direkter Abnahme der Teile von einer Rollenbahn nach der Säge oder auch komplexe Lösungen mit integrierten Sortier-, Dreh-, Manipulier- und Sammelsystemen realisiert werden. Zudem besteht die Möglichkeit, Roboterstapelungen mit herkömmlichen Gabel- oder Greiferstapelsystemen zu kombinieren.



Maximales Teileformat

3.100 x 1.300 mm für Plattendicken \geq 8 mm
2.100 x 1.300 mm für Plattendicken $<$ 6 mm

Minimales Teileformat

300 x 200 mm für Pakethöhen bis 210 mm

