

Greifen von Rohrschellen

Pick & Place-Technologie



Aufgabe:

Rohrschellen laufen auf einem Band grob vereinzelt in die Roboterzelle ein. Mit einer 2D-Kamera werden – während sich das Band weiter bewegt – Drehlage und Greifposition sowie die Bauchlage oder Rückenlage ermittelt.

Diese Daten werden dann dem Roboter übermittelt und der Roboter greift sich während der Bandbewegung die Bauteile und legt diese entsprechend der Bauch- oder Rückenlage in einen Taktisch ein. Dort findet dann die Endmontage der Bauteile statt.



Roboter greift Rohrschellen vom laufenden Band.

Ihre Vorteile:

- + Kostenersparnis**
durch vollständige Automatisierung
- + Geringere Fehlerquote und Qualitätssicherung**
durch Robotereinsatz
- + Taktzeitoptimierung**
Taktzeit: unter 1 sek./Teil

Greifen von Rohrschellen – Pick & Place-Technologie

Technische Details:

Unsere Leistung	Programmierung Roboter
Programmierung	Vision System
Taktzeit	unter 1 sek./Teil
Roboter	1 IRB 360 Flex Picker (ABB)

Wir bieten zukunftsweisende, schlüsselfertige Robotersysteme und Automatisierungslösungen:



Bearbeitung:

Entgraten
Fräsen
Schleifen
Feilen
Polieren



Montage:

Montieren
Schrauben
Aufschrumpfen
Pressen
Kleben



Handling:

Aufnehmen
Stapeln
Einlegen
Entnehmen
Ablegen

Alles aus einer Hand:

Profitieren Sie von den **Synergieeffekten**, die sich durch unsere Integration in die **Pütz Group** ergeben!
Über Robotersysteme und Automatisierungslösungen hinaus können wir Ihnen auch die passende Prüftechnologie zur Kontrolle von Oberflächen, Maßhaltigkeit und Vollständigkeit anbieten.

Sampas + SilverCut GmbH
Ernst-Heinkel-Str. 16
71394 Kernen-Rommelshausen
DEUTSCHLAND

cegger@sampas.de
Phone: +49 7151 604033-0
www.sampas.de

