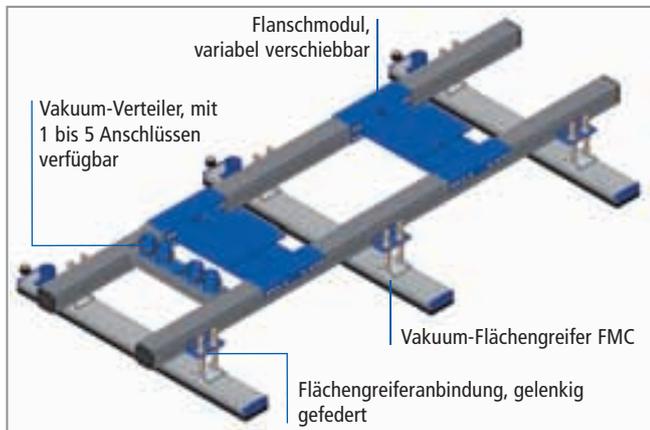




Vakuum-Saugspinne SSP-FMC mit Flächengreifern



Basisausführung Vakuum-Saugspinne SSP-FMC mit Flächengreifern



Kundenspezifische Ausführung der Vakuum-Saugspinne SSP mit Saugplatten

### Anwendung

- Roboterverkettung in Pressen und Biegezentren, Automatisierung von Kunststoff-, Spritzguss- und Tiefziehmaschinen, Arbeitszentren im Holz-/Kunststoffbereich, Wasserstrahl-, Laser- und Stanz-/Nippelmaschinen
- Kommissionierung in Lager- und Distributionszentren an Portal- oder Industrierobotern
- Metallprofile, Platinen, Steine, Plattenwaren, Karosserieteile, Glas- und Keramikbauteile, Solarpaneelen sowie nicht eigenstabile Werkstücke etc.

### Aufbau

- Baukastensystem ermöglicht optimale Auswahl von Sauggreifern, Vakuum-Flächengreifern, Magneten oder mechanischen Greifern in Verbindung mit Stößeln, Haltern und Profilen sowie Ventilbausteinen mit Sensoren
- Je nach Anforderung stehen unterschiedliche Vakuum-Erzeuger zur Auswahl (Ejektor, Pumpe, Gebläse)
- Optionen für schnelle Verstellbarkeit oder feste Justierung, Platinenvereinzelnung, Werkstückabfrage oder Kollisionsschutz
- Dichtelemente in verschiedenen Ausführungen der Typen FXC/FMC und SBX

### Unsere Highlights

- Baukasten-Greifsystem aus verschiedensten aufeinander abgestimmten Einzelkomponenten
- Kombination verschiedener Greifprinzipien (Vakuum, Mechanik, Magnet etc.)
- Standardlösungen aus Aluminium, Stahlrohr- und Kunststoffelementen
- Intelligente Ventil-Bausteine für nicht belegte Sauggreifer

### Ihr Nutzen

- > Schneller und kostengünstiger Aufbau von kompletten Greifsystemen für minimale Zykluszeiten und höchste Prozesssicherheit
- > Flexible Anpassung an die jeweilige Anforderung, erspart Zeit und hohe Prozesskosten
- > Geringes Gewicht und hohe Beschleunigung durch optimale Auswahl der Werkstoffe
- > Modernste Greiftechnologie erspart zusätzlichen Aufwand bei der Entnahme von Werkstücken

### SSP-Typen

#### Baukastensystem der Vakuum-Saugspinne SSP



Erweiterte Ausführung der Vakuum-Saugspinne SSP-FMC, optimiert für die Handhabung von Spanplatten

#### Basisausführung

Standardmäßig werden Vakuum-Flächengreifer FMC mit einer geringen Bauhöhe und einem externen Vakuum-Erzeuger eingesetzt – alternativ auch mit Vakuum-Flächengreifer FXC oder SBX sowie mittels Sauggreifern bestückbar.

Die Vakuum-Saugspinne SSP wurde nach dem Baukastenprinzip konzipiert. Die Grundlage für alle Varianten der Vakuum-Saugspinne ist die Basisausführung. Sie kann über verschiedene Erweiterungen flexibel für komplexe Handhabungsaufgaben optimiert werden.

#### Erweiterungsmöglichkeiten

Basierend auf der Basisausführung, bietet die Vakuum-Saugspinne zusätzlich folgende optionale Erweiterungsmöglichkeiten:

- Vereinzelfunktion des Vakuum-Flächengreifers FXC/FMC; dadurch sichere Trennung von porösen und durchsaugenden Werkstücken
- Abschäleinheit; dadurch Vereinzeln von luftdichten Werkstücken
- Elektrischer Klemmkasten mit Mehrpol-Anschlussstecker; dadurch sehr schnelle Installation
- Ventileinheit; dadurch optimale Anpassung der Gebläseleistung bzw. des Saugvermögens an das zu handhabende Werkstück
- Sensoreinheit; dadurch Teilerkennung und Optimierung der Taktzeiten

#### Kundenspezifische Ausführung der Vakuum-Saugspinne SSP



Kundenspezifische Ausführung Vakuum-Saugspinne SSP zur Handhabung von unterschiedlich großen Kartonagen

Unabhängig vom Baukasten können die Vakuum-Saugspinnen SSP bis ins kleinste Detail an die Kundenanforderungen angepasst werden. Es können nahezu alle Kombinationen von Vakuum-Komponenten, wie Vakuum-Sauggreifern, Vakuum-Erzeugern, Verbindungen und Befestigungselementen zum Einsatz kommen. Die Saugspinnen werden an jede Anwendung perfekt angepasst.