



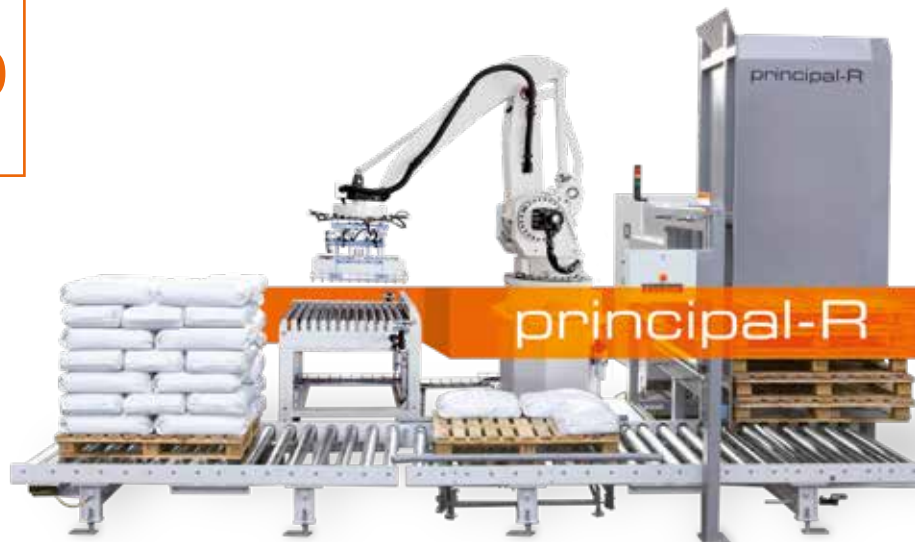
principal-R

Vollautomatischer Hochleistungs-Robot-Palettierer

bis zu

1400

Einheiten pro
Stunde



- ☑ Hohe Flexibilität
- ☑ Stabile Bauweise
- ☑ Hohe Geschwindigkeit
- ☑ Langlebigkeit



Der Hochleistungs-Robot-Palettierer PRINCIPAL-R, ein Knickarm-Robotpalettier-System, wird stets als kundenspezifische Lösung mit namhaften Industrieroboter-Herstellern und dem STATEC BINDER Know How angeboten. Eine Besonderheit des PRINCIPAL-R ist, dass er für sogenannte Sling Bags optimiert wurde.

Je nach gewünschter Leistung kommen unterschiedliche Robotermodelle zum Einsatz. Dabei wird auch der Greifer auf den jeweiligen Anwendungsfall abgestimmt. Es können je nach Sackart Finger-, Gebinde-, Vakuumgreifer oder kundenspezifische Greifer eingesetzt werden.

Optionen:

- ☑ Automatische Greiferverstellung
- ☑ Leerpaletten-Deckblattaufleger
- ☑ Mehrfach-Leerpalettenmagazin
- ☑ Steigpressband
- ☑ Vakuumsauger



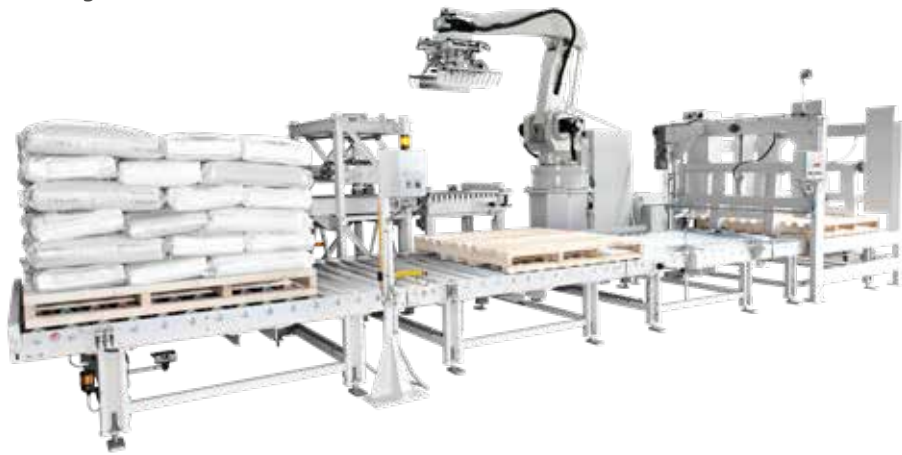


principal-R

Vollautomatischer Hochleistungs-Robot-Palettierer

Standardmäßig kommen Knickarmroboter mit 4 Achsen und einer Rotation von bis zu 360° in der R-Achse zum Einsatz. Dieser Robotertyp eignet sich auf Grund seiner schnellen und wiederholgenauen Bewegung speziell für Palettier- und Depalettier-Anwendungen.

Die Bedienung und Auswahl der Palettenmuster erfolgt dabei einfach über einen Touchscreen. Die Aufstellungsvarianten reichen von einer Einfach- über Zweifach- bis zu Mehrfachlinien-Anordnung.



Technische Daten

System	Multi-Knickarmroboter
Freiheitsgrad	4 Achsen
Leistung	bis zu 1400 Zyklen/Std.*
Nutzlast	bis zu 140 kg (inkl. Greifer)
Greifer	Finger-, Gebinde- und Vakuumbreifer oder spezifischer Greifer
Palettendimension	1500 x 1200 mm (L x W)
Palettenhöhe	max. 2300 mm
Palettengewicht	max. 2300 kg (inkl. Palette)
Druckluft	6 bar, konstant, trocken und ölfrei
Druckluftbedarf	~10 Nm ³ /Std.
Elektrischer Anschluss	3 x 380 – 480 VAC, 50/60 Hz
Elektrische Leistung	2,5 – 6,5 kVA

*in Abhängigkeit von Sackform, Sackgewicht und Palettenhöhe