

## Grundgestell



Maximal handhabbares Gewicht in kg

1 5 10 20 35 50 100 150 250 >250

Die Komponenten des Modulbaukastens im Detail: Grundgestell, Bewegungsmodule, Greiftechnik, Magazinierung, Zusatzstationen, Steuerung & Elektrik, Software und Dienstleistungen. Die Produkte sind in jedem einzelnen Bereich standardisiert, erprobt und werden laufend optimiert.

Für die Werkstückhandhabung gibt es zwei Möglichkeiten: Erstens als Portalroboter, dabei erfolgt die Beschickung der Werkstücke von oben. Die zweite Möglichkeit ist die Beladung mit einem Knickarmroboter.

### Linearportal EPL 10

Linearportal mit NC-Schwenktrieb und Doppelgreifer zur Beladung einer Drehmaschine mit Werkstücken bis max. 10 kg  
Die Magazinierung erfolgt auf dem flexiblen Palettentaktband WS-Uni.  
Zwischen dem Magazin und der Maschine ist eine Messteil-Schublade (SPC) aufgebaut.

### Portalverkettung EPL 30

Linearportal mit H-Lader zur Be- und Entladung von Werkstücken bis 30 kg in drei Schleifmaschinen.  
Einzelmaschinenbetrieb ist über Bereichsabschottungen (Ladeluken in den Tropftassen) möglich.  
Die Werkstückmagazinierung erfolgt auf Plattenbändern (ein Rohteil- und ein Fertigteilband).  
Zusätzlich ist für die Teilereinigung eine Schleuderstation integriert.

## Software



## Bewegen



### Roboterzelle RZ 30

Roboterzelle mit Standard-6-Achs-Knickarmroboter für die Be- und Entladung von Werkstücken bis 30 kg in eine Verzahnungsmaschine.  
Die Werkstücke sind in gestapelten Drahtgitterkörben auf Bodenrollern magaziniert (Umstapelzelle Cellmaster 600 x 800)  
Zusätzlich ist eine Messteil-Schublade (SPC) sowie zwei Zwischenablagen integriert.

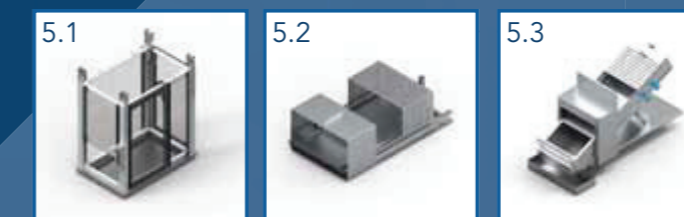
## Greifen



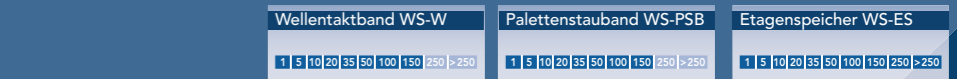
## Steuerung



## Zusatzstationen



## Magazinieren



Modulbaukasten

# Werkstückhandhabung