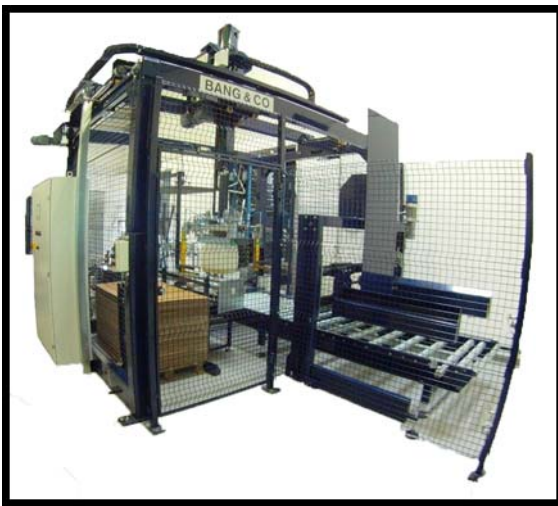


BC-SF 1



Automatischer Palettierroboter

Der BC-SF1 Palettierroboter verfügt über eine solide Stahlkonstruktion als Maschinenrahmen. Die Beine des Rahmens sind teleskopierbar um die Kosten des Transports und der Aufstellung zu minimieren. Der Verfahrwagen mit elektropneumatischem Greifkopf auf der Z-Achse ist mit einem Getriebemotor ausgestattet der die Bewegung auf X und Y Achse ermöglicht. Die Vertikale Bewegung des Greifkopfes wird durch eine Dreifachkette unterstützt. Das vertikale Drehen der Z-Achse läuft über einen Zahnkrans der auf dem Verfahrwagen montiert ist. Alle Antriebe sind frequenzgeregelt und mit SEW Bremsmotoren und Drehimpulsgebern ausgestattet.

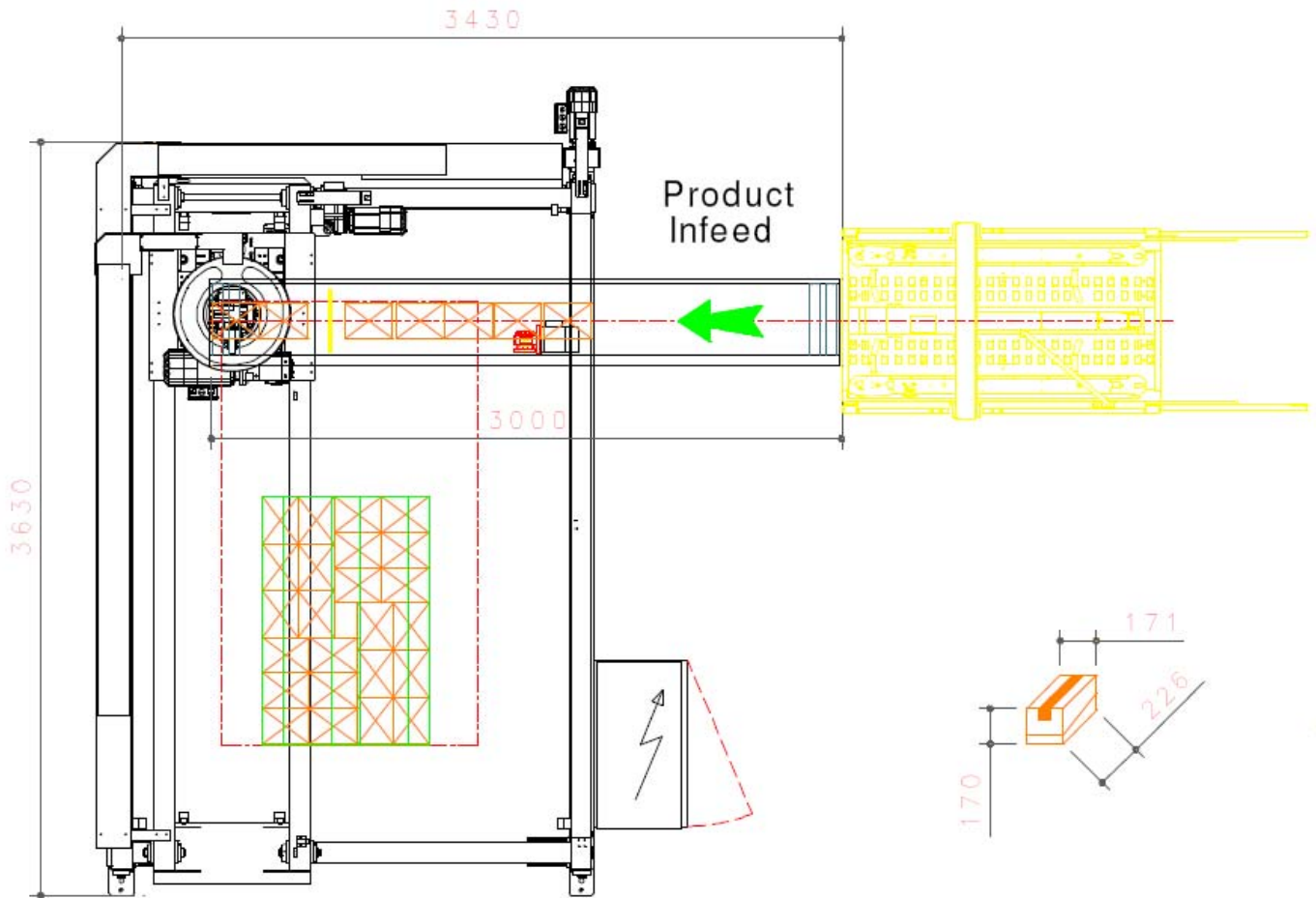
Der Greifkopf verfügt über einen Stahlrahmen und ist aus Aluminium. Elektropneumatische Steuerung der Zylinder für die Bewegung der Greifer. verfügt über automatische Produkterkennung.

In dieser Konfiguration verfügt der Greiferkopf über eine Vakuum-Saugchiene zum Greifen der Kunststoffdeckel und Böden.

Technische Daten

Einlaufförderer	1 Stk.
Stückzahl pro Lage	Zu definieren
Anzahl der Lagen pro Palette	Zu definieren
Palettendimensionen	800 x 1.200 mm
Zwischenlagen	Ja/Nein
Max. Palettenhöhe (inkl. Palette)	Zu definieren
Stromversorgung	400 V 50 Hz
Druckluft	6 Bar
Schutzklasse	IP 54
Farbe des Rahmen	RAL 5003
Farbe der beweglichen Teile	RAL 3000

Maschinen Layout



↕ ↕ Empty pallet loading
↕ ↕ Full pallet unloading

