

Offizielles Verbandsorgan des

Industriemeisterverband
Deutschland e.V.Verband betrieblicher
Führungskräftewww.imv-deutschland.de

Automations praxis

YASKAWA

Punkt
genauMOTOMAN
MS80Wwww.yaskawa.eu.comwww.automationspraxis.de

die anwenderorientierte Fachzeitschrift für Führungskräfte in der Industrie

Nr. 7-8 / August 2015

VDMA: Automater Roboter verbessert Ergonomie

Optimales Depalettieren

Weil die Depalettier-Zelle MDG 241794 von Martin Mechanic einen Greiferwechsel ohne Greiferkuppung ausführt, spart sie dem Anwender Zeit und Geld.

Die Rohteile werden in Blisterstapeln zunächst auf Transportwagen angeliefert. In jedem Blister befinden sich acht mal zehn Teile. Manuell werden diese vom Wagen auf die Zulieferrollenbahn gesetzt. Der Roboter holt sich mit seinem speziellen Blistergreifer den obersten, beladenen Blister ab und stellt ihn auf den Ausrichttisch. Automatisch legt er danach den Blis-

tergreifer zur Seite und holt mit seinem zweiten Greifer die Rohteile aus dem Blister. Danach legt er sie auf die Zuführbahn, die sie direkt zur Qualitätsprüfung befördert. Hier wird zunächst das Gewicht der einzelnen Teile bestimmt. Anschließend werden sie im Lichtschnittverfahren auf ihre exakt ausgeformte Geometrie überprüft. Für die optische 3D-Messtechnik, die ein Höhenprofil entlang der projizierten Lichtlinie vermisst, sind zwei Kameras im Einsatz.

Ist die Qualitätsprüfung abgeschlossen, greift der Roboter mit dem Blistergreifer nach dem nun leeren Behälter und stellt ihn auf der Auslaufrollenbahn ab. Der Blister stoppt an der Stelle, an der ein Festanschlag installiert wurde. So können die leeren Blister an der richtigen Stelle abgeholt und auf den bereitstehenden Transportwagen gestellt werden.

Neben dem Handling wird in der Zelle via Lichtschnittverfahren auch die Geometrie überprüft



**Martin Mechanic Friedrich Martin
GmbH & Co KG**
www.martinmechanic.com