

Skalierbares Greifersystem

Artikel vom **24. April 2025**
Handhabung

Mit dem neuen »FQE-V« hat Schmalz ein modulares und frei skalierbares Greifersystem für die Robotik entwickelt. Damit lassen sich unterschiedlich große und geformte Werkstücke sicher handhaben.



Der neue Flächengreifer ermöglicht ein passgenaues und sicheres Handling ganz individuell geformter Werkstücke (Bild: Schmalz).

Vakuumexperte Schmalz hat seine Greiferbaureihe mit dem Modell »FQE-V« erweitert. Dank der Größen von 230 mm x 120 mm bis 400 mm x 280 mm ist der neue Flächengreifer sehr flexibel in Abmessungen und Geometrie. Damit ermöglicht er ein passgenaues und sicheres Handling individuell geformter Werkstücke, unabhängig von ihrem Format. Dafür lassen sich Saugplattenabmessungen und Sauglochraster frei skalieren. Anwender können die Greifer mit Konstruktionstools ohne Aufwand in kurzer Zeit an unterschiedliche Werkstücke anpassen, wodurch eine Losgröße 1 möglich wird.

Hohe Prozesssicherheit

Die Greifer werden in zwei Versionen angeboten, mit einer externen und mit einer integrierten, besonders energieeffizienten Vakuumerzeugung. Der Hersteller verspricht Anwendern dadurch einen wirtschaftlichen Betrieb bei hoher Prozesssicherheit. Die Steuerventile sind ebenfalls eingebunden. Mit seiner modularen Leichtbauweise spart der neue Flächengreifer auch Gewicht und erhöht damit die effektive Traglast. Als Dichtelement stehen unterschiedliche Sauger in Form, Material und Schaum zur Verfügung. Eine Schalldämmung minimiert die Geräuschbelastung. Anwender können aus einer breiten Palette an Saugwannen mit verschiedenen Formen auswählen. Im Standard sind diese rechteckig, rund oder oval. Es lassen sich jedoch auch beliebige Freiformen skalieren, z. B. eine T-Form. Das Greiferdesign erfüllt die Anforderungen der ISO TS 15066 und eignet sich damit für stationäre Handhabungsaufgaben bei Mensch-Roboter-Kollaborationen (MRK). Der Flächengreifer eignet sich auch für die automatisierte Handhabung, z. B. beim End-of-Line-Packaging in der Intralogistik. Die Handhabung der Objekte ist dabei aus verschiedenen Aufnahmepositionen möglich, z. B. um passgenau in Werkstücklagen in Umverpackungen einzutauchen oder biegeschlaffe Kartons zu palettieren. Weil sich die Greiferabmessungen frei skalieren lassen, können damit auch Waren in Umverpackungen lagenweise befüllt werden.

Hersteller aus dieser Kategorie
