

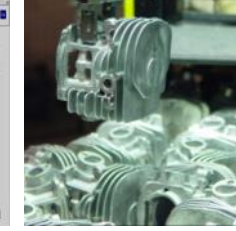
**bachmann**  
engineering ag

## Separation von Guss-Teilen aus dem Kreislaufmaterial



### Flexibel - Gross - Schnell

- Integriertes 3D Bilderkennungssystem
- Flexible Verteilung der Abgreifaufträge entsprechend der Laufzeit nachfolgender Prozesse
- Kurze Rüstzeiten—126 Teile ohne Greiferwechsel
- Schnelle und Einfache Installation neuer Teile durch Kunden selbst in weniger als 10 min
- Große Werkstücke - hohe Taktleistung



# Separation von Guss-Teilen aus dem Kreislaufmaterial

## Technische Daten

### Maße/Gewichte

<b>LxBxH</b>	Ca. 7000 x 4000 x 3500 mm	Abhängig von Robotertyp und Anzahl
<b>Gewicht</b>	ca. 8.000 kg	

### Ausbringung/Handhabungsgewicht

<b>Max. Handhabungsgewicht</b> (inkl. Greifer)	Ca. 45 kg	Abhängig vom verwendeten Robotertyp
<b>Werkstückgröße</b> (abhängig von Teilegeometrie)	≤ 500 mm	
<b>Kürzeste Taktzeit der Anlage</b>	2s	Roboter – und Werkstückabhängig

### Versorgung

<b>Stromanschluss</b>	400 V / 50 Hz	
<b>Absicherung</b>	32 A	
<b>Druckluft</b>	6 bar	ungeölt/gereinigt

**Die Guss -Teile Separationsanlage** übernimmt Teile gemischt mit Kreislaufmaterial von der Strahlanlage. Eine **3D-Teilerkennung** ermittelt die **Position und Orientierung greifbarer Guss-Teile** durch Einpassen einer 3D-CAD-Geometrie in die Punktwolke. Ergebnisse werden in Form von **Abgreif-Aufgaben in den FIFO-Puffer** eingestellt. Der FIFO-Puffer bildet damit die Situation auf dem Erkennungsband ab, von dem mehrere Roboter die Guss-Teile abgreifen. Die **intelligente Puffer-Verwaltung** wacht über die **variable Dauer der angebotenen Prozesse** (z.B. Wendevorrichtung, Abschlagen Speiser), managt die Verfügbarkeit der Roboter, weist dem jeweiligen Roboter sicher umsetzbare Abgreifaufgaben zu und leitet die Synchronisation des jeweiligen Roboters zum Erkennungsband ein. Eine **grafische Darstellung am Display** zeigt dies nachvollziehbar an.

Teile, die z.B. aufgrund Kollision oder Mengenschwankungen nicht gegriffen werden können, werden durch die **Weiche am Ende des Erkennungsbandes** an die **Rückführung** abgegeben und vor der 3D Erkennung eingeschleußt. Die Rückführung entzerrt damit auch Mengenschwankungen im Zufallsprinzip. Kreislaufmaterial wird dann abgegeben, wenn kein Rückföhrauftrag ansteht.

Eine spezielle Funktion erkennt **Kollision beim Greifen**, die z.B. bei verrutschten Teilen auftreten kann und vermeidet, daß der Roboter über dem kontinuierlich laufenden Erkennungsband in Überlast stehen bleibt. **Einlernen von Teilen** in der 3D-Erkennung ist in **weniger als 10 min** geschehen.

**Rufen Sie uns an, wir beraten Sie kompetent und individuell**