

Handling-Applikationen

Pick and Place – Greifen und Ablegen. In den meisten Maschinen müssen Werkstoffe oder Bauteile immer wieder aufgenommen und an einem anderen Ort abgelegt werden. Egal ob es sich um eine automatisierte Maschinenbestückung, das Be- und Entladen von Bearbeitungsstationen innerhalb einer Produktionslinie oder um eine Montageapplikation handelt. Egal ob große Lasten, kleine Lasten, ein oder mehrere Bauteile. Pick and Place ist eine Applikation, auf die heutzutage keine Automationsanlage mehr verzichten sollte.

Die **FIEDLER Automationssoftware GmbH** konnte sich in den letzten Jahren viel Know-How in diesem wichtigen Bereich aneignen. Unsere bisherigen Schwerpunkte sind hierbei folgende Aspekte:

- Palettieren:
Ein immer laufender Zyklus. Zulieferbetriebe stellen ein Produkt her, das für den Versand an den Kunden palettiert werden muss. Der Kunde wiederum muss die Komponenten depalettieren, um sie seiner Produktionslinie zuführen zu können. Die Automatisierung dieses Verfahrens, stellt kein Problem dar. Die Palettierung erfolgt in den verschiedensten Setzmustern. Die Anzahl der Zeilen und Spalten, der Lagen und auch individuelle Ausrichtungen können problemlos eingerichtet werden. Ebenso erfolgt die Automatische Ein-/Ausbringung einer Zwischenlage, einer Box oder einem neuen KLT, sofern eine Lage voll bzw. leer ist. Bei nicht fixierten Bauteilen stellt ein

positionsgenaueres Greifen bzw. Ablegen der Werkstücke durch eine entsprechende Greifer-Mechanik oder ein Kamerasystem kein Problem dar.

- Maschinenbestückung:
Egal ob Bohren, Schneiden, Fräsen, Laserschweißen, Ultraschallschweißen oder Spritzgießen. Die automatische Beschickung von Maschinen mit einem Roboter oder Portalsystem ist für uns Alltag.
- Montage:
Einzelne Komponenten werden auf einer Bearbeitungsstation vereinigt. Hier erfolgt der Zusammenbau der einzelnen Komponenten.
- Reinigung & Wasserstrahlfräsen:
Während der Fertigung von Gusskomponenten, entstehen einzelne Späne, die sich im inneren der Bauteile verkanten können. Eine Lösung stellt die Handhabung der Werkstücke innerhalb einer Reinigungsmaschine dar. Der Roboter taucht die verschmutzten Bohrungen der Bauteile durch Hochdruckwasserstrahlanlagen, um den Span aus den Bohrungen zu entfernen. Das Gleiche gilt auch für die Entgratung von Kanten eines Werkstückes.

Weitere Informationen über unser Unternehmen, unsere Projekte, Applikationen und weiteres finden Sie auf www.fiedlerautomation.de oder auf Anfrage über unsere E-Mail Adresse info@fiedlerautomation.de

Fakten:

Applikationen:

- Pick and Place (Handhabung)
- Palettieren
- Maschinenbestückung
- Montage
- Reinigung
- Wasserstrahlfräsen

Allgemein:

- Realisierung durch Roboter oder Portalsystem