



SÄCKE

Handhabungs-Manipulatoren



Geräte zur Aufnahme und «schwerelosen» Handhabung von Säcken aus Polyäthylen, Papier, Jute, Plastik, usw... Sie sind einfach zu bedienen und ermöglichen dem Bediener das Handhaben der Produkte am Arbeitsplatz auf eine rasche, genaue und sichere Weise.

Die Aufnahme der Säcke erfolgt entweder mit Saugvorrichtung oder mit pneumatischer Greifvorrichtung. Die Saugvorrichtung ist entweder durch eine elektrische Vakuumpumpe oder durch eine «Venturi»-Düse versorgt.

Der Typ, die Ausführung, die Maße und die Vorrichtung dieser Handhabungs-Manipulatoren werden nach den speziellen Bedürfnissen des Kunden und nach den verschiedenen Arbeitsplätzen konzipiert.



SÄCKE



S02

Bis ca. 2 m hoch lassen sich Säcke mit diesem Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PSC, Säulengerät, palettieren bzw. depalettieren.



S03

Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PSC, Säulengerät mit Saugvorrichtung zum Umsetzen der Säcke von der Palette auf die Mischeinrichtung.



0223529



9816153



9817065



9917666



S04

Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PSS, Deckengerät verfahrbar an Dalmeccan-Laufbahnschienen. Die Säcke werden von der Palette im Arbeitsbereich "picking" aufgenommen und auf einer anderen Palette abgelegt.



S05

Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PSC, Säulengerät mit Saugvorrichtung für die Aufnahme der Säcke von der Palette und die Ablage auf der Mischeinrichtung.





Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät. Die verkürzte Säuleneinheit gewährleistet den Einsatz in sehr niedrigen Räumen. Die Säcke werden von der Palette auf den Trichter umgesetzt.



Saugvorrichtung aus Edelstahl.



In der Höhe doppelte Bedienelemente.



Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PSC, Säulengerät zum Umsetzen der Säcke von der Sackfüllmaschine auf die Palette.



Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PSF, Deckengerät stationär zum Umsetzen der Säcke von der Sackfüllmaschine auf die Palette.

SÄCKE

KAUTSCHUKBALLEN



Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PSC, Säulengerät mit Saugvorrichtung für die Beschickung einer Zerkleinerungsmaschine mit Kautschukballen. Die "Extra Hub" Einrichtung ermöglicht ein einfaches Lösen des oberen von dem unteren Kautschukballen.



Diese Saugvorrichtung für Kautschukballen besteht aus zwei gelenkigen, unabhängigen Saugern.



Handhabungs-Manipulator mit spezieller Greifvorrichtung zum Aufnehmen der Kautschukballen in seiner Verpackung.



Handhabungs-Manipulator mit pneumatischer Greifvorrichtung. Die Aufnahme erfolgt durch Eindringen der Greifer in den Kautschukballen.



Handhabungs-Manipulator mit pneumatischer Greifvorrichtung für die Aufnahme von Kaffee-, Kakao- oder Jute-Säcken.



Handhabungs-Manipulator mit pneumatischer Greifvorrichtung.

Handhabungs-Manipulator mit pneumatischer Greifvorrichtung.



Handhabungs-Manipulator mit Greifvorrichtung für die Schwenkung der Säcke von der Horizontalen in die Vertikale oder umgekehrt.



Handhabungs-Manipulator mit Greifvorrichtung bestehend aus einziehbaren Haken für die Aufnahme von Jute-Säcken.

JUTE - SÄCKE