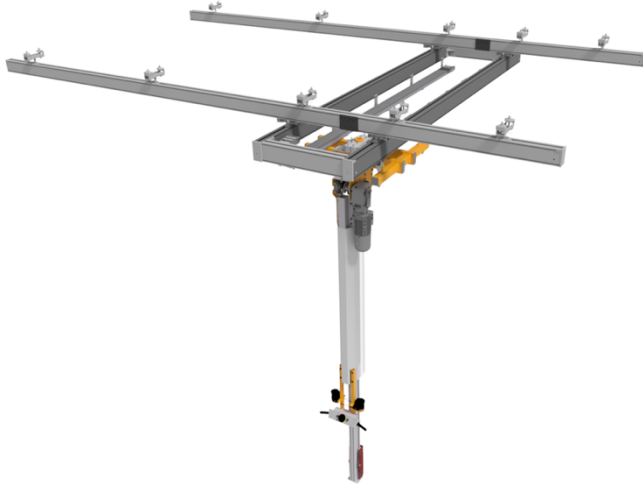
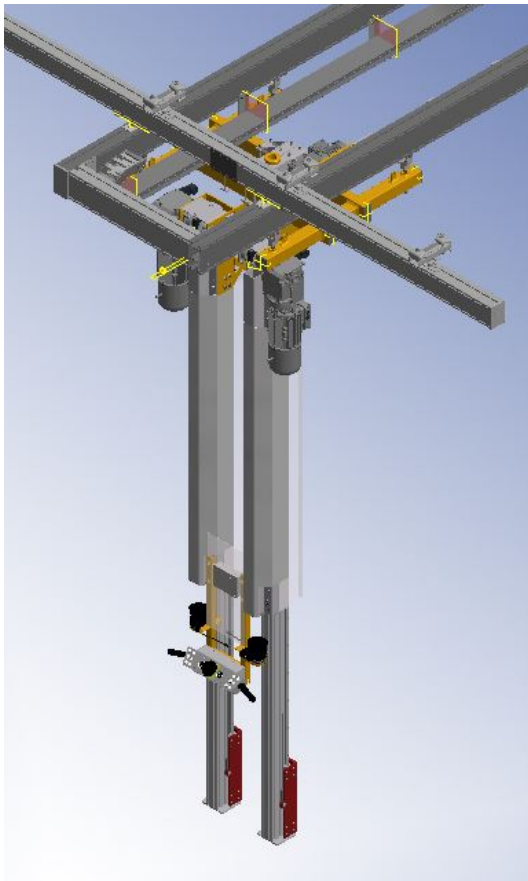


LIFTIT VLR . De verticale hijsrobot met groot bereik, hoge stabiliteit en eenvoudige programmeerbaarheid.



De VLR is in modules ontworpen om samen te kunnen stellen naar behoefte. De basis uitvoering bestaat uit bovenloop rails met een traverse die de lengte (X) en breedte (Y) richtingen verzorgen en die de z-mast dragen waar de tooling in hangt. Een enkele Z-mast heeft een payload van 250 kg. Met meerdere Z-masten kunnen wij 500 kg , 750kg en 1000 kg payload leveren.



Specificaties :

- 250-500-1000 kg payload
- Lengte (x richting) naar behoefte te bepalen.
- Breedte (Y richting) standaard tot 8m. Langer is op verzoek leverbaar.
- Hoogte (Z richting) standaard tot 6 m waarvan 2.5 m telescopisch.
- Tool rotatie tot 350 graden.
- Snelheid: Afhankelijk van de veiligheid van de omgeving 1.2 m/sec en 0.3 m/sec

USP's

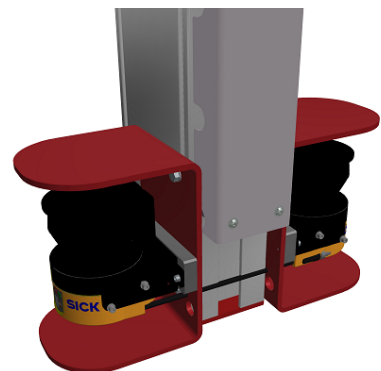
- Standaard configuratie van bewezen componenten.
- Grote bibliotheek bewezen tooling en applicaties.
- 3-D actieve veiligheidsscanner waardoor de operator en robot ruimtes kunnen delen.
- Teach in mode om bezoekpunten eenvoudig te programmeren
- Bewezen in een 24-7 machine tending toepassing.
- Interactive positioner modus mode voor nauwkeurig positioneren.

Veiligheid:

Veiligheid heeft bijzondere aandacht in het Liftit programma omdat de robot kraan veilig en snel moet kunnen werken. Een statische beveiliging zoals een hek met gecontroleerde toegang rondom de bewegingsruimte is een goede oplossing, maar soms is een actieve veiligheidsscanner een betere oplossing.

3-D Actieve Scanner:

Als alternatief voor een hek rond het functiegebied kunnen wij de robot uitvoeren met een 3D scanner die de omgeving van de mast en tooling scant voor de aanwezigheid van obstakels, en dus ook mensen. Wanneer er een obstakel ontdekt wordt binnen de detectie zône zal de robot kraan onmiddellijk in veilige modus gaan werken met een langzame snelheid. Indien het object nog dichterbij komt zal de kraan direct stoppen.



Besturing:

De besturing voor de VLS is zo simpel als wij hem konden ontwerpen. De basis is gevormd door een motion controller met een HMI scherm zodat het makkelijk is om met de teach in functie de robot kraan te programmeren. Voor het inleren van opname en afleg posities kan de teach in functie gebruikt worden, maar ook de besturingstablet.

Optioneel Interactieve positionering:

Meestal wordt de kraan bestuurd vanuit de aandrijf units en meet opnemers, waarmee wij een herhaalbaarheid van enkele millimeters goed kunnen bereiken. Soms is een meer accurate positionering nodige en daarvoor gebruiken wij interactieve positionering , waarbij wij bij de tooling zelf gaan kijken en meten. Dit werkt ook goed bij het opnemen van producten vanaf een pallet waarbij wij eerst controleren hoe het product op de pallet ligt.



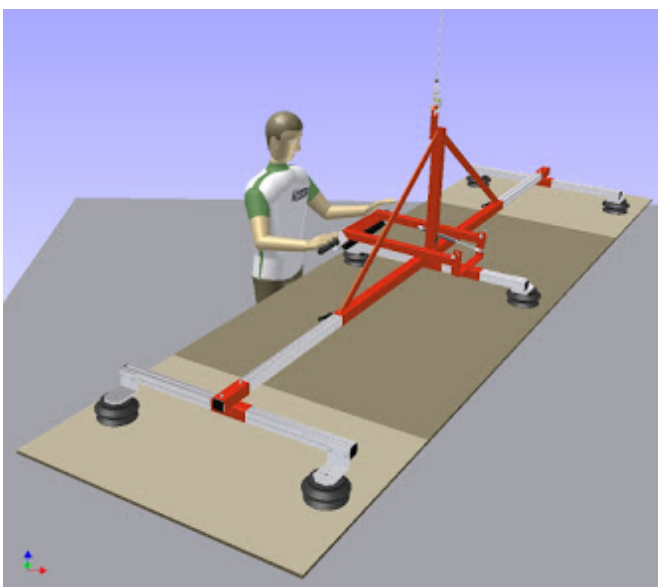
Online onderhoud en service support

Wij kunnen online snel en effectief service verlenen en storing hulp bieden. Optioneel kunnen wij een preventief onderhoud monitoring system bieden dat op maat is gemaakt voor uw operationele omstandigheden.

Toepassingen:

- **24/7 machine bediening** voor geautomatiseerde productie.
- **Automatisch magazijn:** 's nachts landen en overdag op order basis uitgeven.
- **Langoed magazijn:** Van hout tot Luxaflex, orderpicking en opslag automatiseren.
- **Automatisch dozen magazijn:** compacte opslag, orderpicking en outbound order verzamelen in een compacte unit.

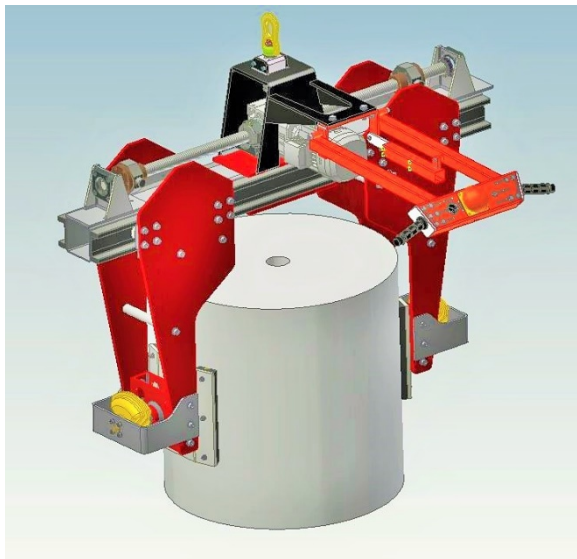
Tooling:



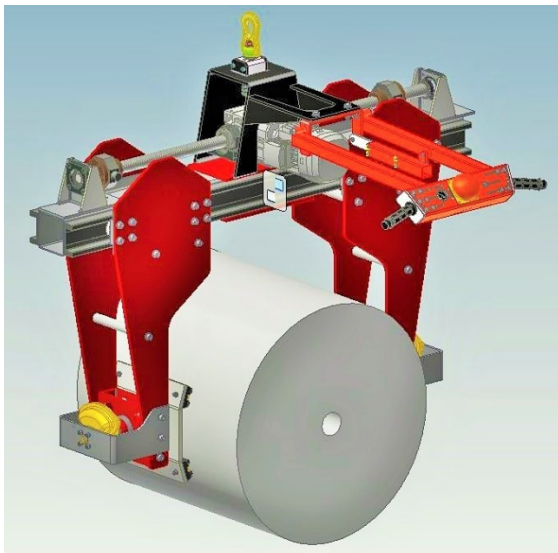
De Habeload bibliotheek van toegepaste tooling betekent dat wij 30 jaar handling ervaring hebben om op terug te vallen als we de VLR met functionele tooling willen aankleden. Wij weten hoe wij een last veilig en betrouwbaar kunnen oppakken en vasthouden.

Tooling voor plaatwerk. Dat mag staal, karton, hout, kunststof of welk non-poreus material dan ook zijn. De tooling kan worden geconfigureerd voor een veelheid aan maten.

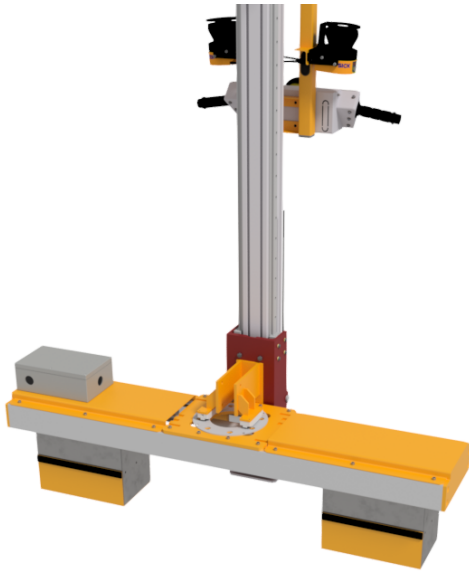
Tooling voor rollen handling. De afduw optie is om een rol automatisch over te zetten naar een andere as.



Grote rollen handling tool tot 1000 kg werklast. Grote klem opening en breed toepasbaar. Mechanisch omsloten opnemer en optioneel een aangedreven kantel mechanisme

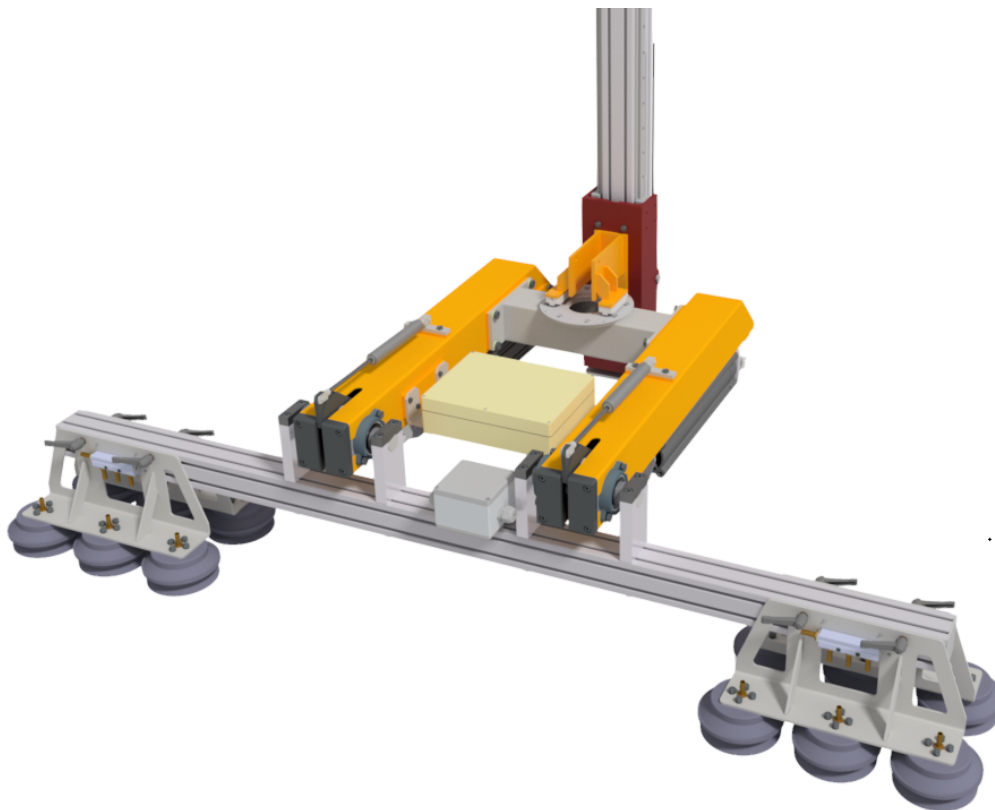


Grijper tooling voor drums or rollen. De grijpers kunnen op maat voor een willekeurig product worden aangepast.



Magneet tooling met geschakelde magneten die instabiel zijn en dus inherent veilig.

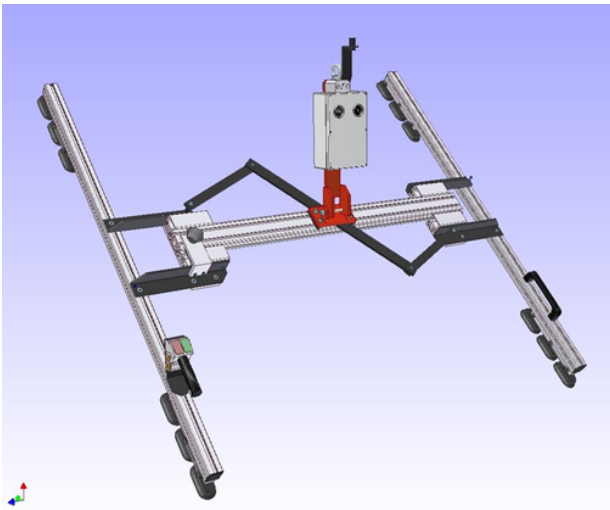
Vacuüm tooling met 90 graden kantel mechanisme. Ook vacuüm tooling is met inherent veilige zuignappen uitgevoerd die de last opname controleren voordat deze een hijsbeweging vrijgeeft.





Vacuum tooling voor het horizontaal benaderen van goederen. Optioneel teach in functie op de bediening.

Parallel verstelbare vacuum grijper.



Tooling voor handeling van stapelen van zakken.

Project layout: Voorbeeld van magazijn en machine bediening in combinatie.

Een voorraad van verschillende rol maten die gebruikt worden als voeding voor de productiemachine worden uit de voorraad gehaald en klaargelegd om een rol op de machine te vervangen. Zodra een signaal gegeven wordt zal de robot de rol oppakken, de oude rol drager van de as trekken en een nieuwe rol overzetten naar de machine as. Hier wordt de interactieve fijn besturing toegepast om op de millimeter te positioneren, terwijl de robot toch een bereik heeft van 8 x 20 meter.

