

Pressebericht über ein VESA-Regalbediengerät
erschieden in "dhf", Ausgabe 12/97

Manipulator für unterschiedliches Gut

Dieses manuell geführtes Handhabungssystem eignet sich für Transport und Handling von Gütern aller Art. Zum Bedienen des Flächenmanipulators ist nur eine Person notwendig, welche schwere und unhandliche Werkstücke wie z.B. Glasscheiben problemlos unter geringstem Kraftaufwand bewegen kann.

Der elektromotorische Flächenmanipulator besteht im Einzelnen aus einem Hubteleskop und einer anwenderspezifischen Lastaufnahme und kann entsprechend dem Einsatzfall als Wand-, Decken- oder Säulensystem ausgeführt werden. Durch diese Flexibilität ist sichergestellt, daß die Örtlichkeiten optimal genutzt werden.

Die Hubgeschwindigkeit des Manipulators ist zweistufig oder auch stufenlos regelbar, sodaß die Werkstücke sicher und präzise angesteuert und positioniert werden können. Die verschiedenen Fahrbewegungen des Systems können nach Wunsch auch elektrisch angetrieben werden. Die Lastaufnahmemittel werden individuell auf den Einsatzfall maßgeschneidert, somit kommen beispielsweise Faßgreifer mit integrierter Wägeeinrichtung, Vakuumtraversen und vieles mehr zum Einsatz.

Mit der Verwendung der optimalen Lastaufnahme ist das schonende Greifen, Heben, Drehen und Transportieren mit einem Gewicht von bis zu 500 kg sichergestellt.