metkan

MRP Роботизированная паллетизация



Роботизированная паллетизация планируется в соответствии со спецификациями упаковки, скоростью линии и расположением паллет. Контролируемый переход от производственной линии к отгрузке.

ПРИМЕНЕНИЕ

Паллетирование мешков · Паллетирование коробок · Автоматизация конца линии

Работа и обслуживание.

Каждое движение — от захвата упаковки до её укладки на поддон — влияет на непрерывность линии. Робот, захват и схема укладки на поддоне проектируются с учётом производственных требований.

01

Подготовка упаковки

Продукция размещается в нужном месте в конце линии.

02

Захват и перемещение

Робот захватывает упаковку с помощью захвата и перемещает ее в зону паллетирования.

03

Размещение

Упаковки укладываются в соответствии с определенным порядком слоев и расположения.

ДЕТАЛИ ОБОРУДОВАНИЯ



01 **Захват**

Вес, размеры и поверхность упаковки являются основными параметрами для выбора захвата.

02 **Схема укладки**

Размер поддона, структура слоев и способ укладки определяются в соответствии со спецификациями продукта.

03 **Интеграция в линию**

Поток продукции на конвейере, зона досягаемости робота и рабочее пространство рассматриваются в единой компоновке.

ПРИМЕНЕНИЕ

Паллетирование мешков

Захват и расположение, соответствующие спецификациям упаковки.

Паллетирование коробок

Оценка по размеру, весу и расположению на паллете.

Автоматизация конца линии

Планирование конвейера и процесса паллетирования.

Технические данные.

Выбирайте модель с учётом свойств материала, требуемой производительности и компоновки производства.

Технический параметр	MRP-01	MRP-02
Тип захвата	Одинарный захват	Двойной захват
Грузоподъёмность кг	≤ 50	В зависимости от проекта
Время цикла с	5-7	7–9
Производительность паллетирования мешков/ч	600-800	800-1000
Радиус действия мм	2400	2600
Тип паллеты	Евро / ISO	Евро / ISO
Схема укладки слоя	Столбиком / С перевязкой	Столбиком / С перевязкой

Примечания к подбору

Указанные грузоподъемность и время цикла являются теоретическими и приблизительными значениями; Фактические характеристики могут варьироваться в зависимости от таких параметров, как вес и степень наполнения мешка, тип мешка и структура его поверхности (крафт, полипропилен, клапанный, с открытым горлышком), текучесть продукта и стабильность формы мешка, скорость подачи на линию, компоновка и геометрия конвейера, дальность действия робота, тип рисунка паллеты, количество слоев и требования к прессованию слоев, а также тип захвата (вакуумный/механический).

Данные предназначены для предварительного подбора. Окончательные производительность, мощность, размеры и объём поставки указывают в техническом предложении.

metkan

От машины до предприятия. Инженерия в деталях.

Metkan разрабатывает машины и линии для строительной химии, минерального сырья и заполнителей. На производственной площадке в Эльбистане оборудование рассматривается вместе с подачей, транспортированием и производственным потоком.

Четыре условия подбора

01 **Материал и продукт**

Свойства материала; для мешковой продукции — тип, размеры и масса мешка.

02 **Задача процесса**

Входные условия, требуемый продукт и следующий производственный этап.

03 **Производственная задача**

Требуемая часовая производительность, время и режим работы.

04 **Компоновка**

Отметки входа и выхода, подключения, привод и доступ для обслуживания.

Проекты и продажи

sales@metkanmakine.com
info@metkanmakine.com
+90 216 759 93 23
+90 532 386 74 46

Производственная площадка

Çiçek OSB Mahallesi 1. Sokak No:11
Elbistan / Kahramanmaraş, Türkiye

metkanglobal.com

Данные предназначены для предварительного подбора. Окончательные производительность, мощность, размеры и объём поставки указывают в техническом предложении. Изображения показывают семейство изделий; комплектация может отличаться.