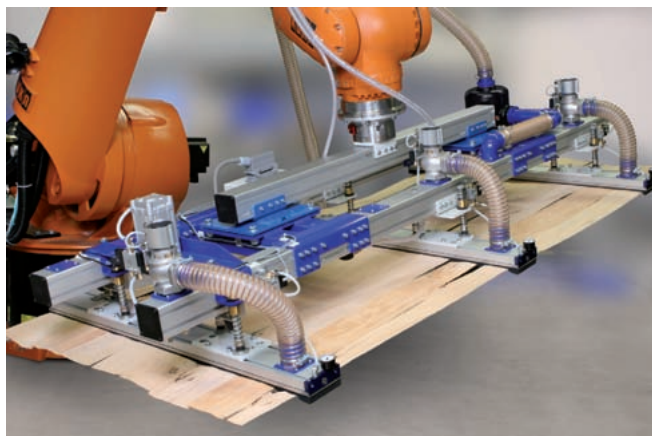
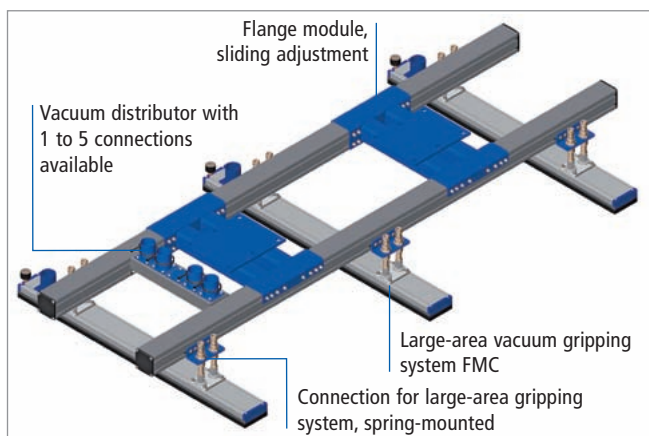


Vacuum suction spiders SSP

Sophisticated, complete systems for individual applications



Vacuum suction spider SSP-FMC with large-area grippers



Vacuum suction spider SSP-FMC with large-area vacuum gripping systems as basic design



Vacuum suction spider SSP with suction plates

Applications

- Linking robots in presses and bending centers, automating plastic machines, injection-mould machines and deep drawing machines, working centers in wood/plastic sector, water jet machines, laser machines and punching/nipple machines
- Order picking in storage and distribution centers to portal or industrial robots
- Metal sections, blanks, stone, sheet materials, car body parts, glass and ceramic components, solar panels as well as non-rigid workpieces, etc.

Design

- The modular system enables optimal selection of suction pads, large-area vacuum gripping systems, magnets or mechanical grippers together with plungers, holders and profiles, valve modules with sensors
- Various vacuum generators (ejector, pump, blower) can be selected according to the application
- Options for quick adjustment or fixed setting, blank separation, workpiece request or collision protection
- Sealing elements in various designs of types FXC/FMC (page 8) and SBX (page 20)

Our highlights...

- Modular component gripping system consisting of various individual coordinated components
- Combination of various gripping principles (vacuum, mechanical, magnet etc.)
- Standard solutions made from aluminium, steel pipe elements and plastic elements
- Intelligent valve modules for unused suction pads

Your benefits...

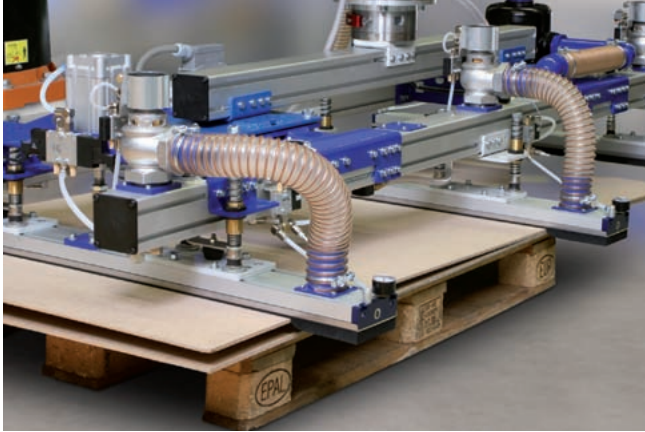
- > Fast and cost-effective structure of complete gripping systems for minimal cycle times and the highest degree of process safety
- > Flexible adaptation to the relevant requirement saving time and high process costs
- > Low weight and high acceleration using an optimum selection of materials
- > Highly modern gripping technology saves time when removing the workpieces

Vacuum suction spiders SSP

Modular system for individual configuration

SSP types

Modular system of vacuum suction spiders SSP



Expanded design of the vacuum suction spider SSP-FMC, optimized for handling chipboards

Basic design

The large-area vacuum gripping system FMC is used as standard with a low height and an external vacuum generator – alternatively it can be fitted with the large-area vacuum gripping system FXC or SBX as well as suction pads.

The vacuum suction spider SSP was designed according to a modular principle. All versions of the vacuum suction spider are derived from the basic design. They can be flexibly optimized using various extensions for complex handling tasks.

Expansion options

The following expansion options are available for the vacuum suction spider based on the basic design:

- Separation functions of the FXC/FMC large-area vacuum gripper enable safe separation of porous workpieces
- Peeling unit enables separation of airtight workpieces
- Electrical terminal box with multi-pin connection plugs enables very quick installation
- Valve unit enables optimal adjustment of the blower output or suction capacity for the workpiece to be handled
- Sensor unit enables part recognition and optimization of cycle times

Customer-specific design of the vacuum suction spider SSP

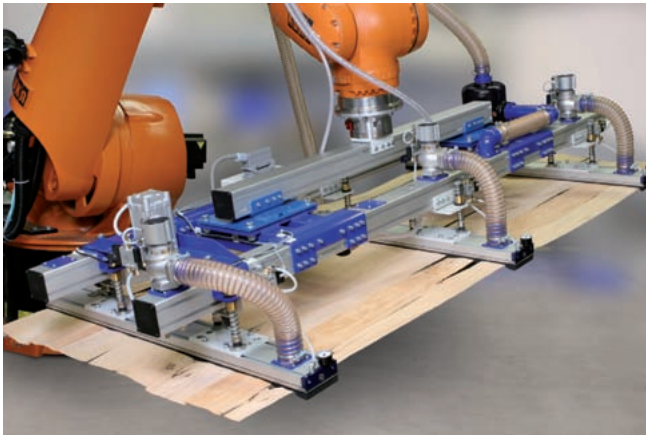


Customer-specific design of the vacuum suction spider SSP for handling various large cardboard boxes

The vacuum suction spider SSP can be adjusted to the finest details for customer requirements regardless of the module. Almost all combinations of vacuum components such as vacuum suction pads, vacuum generators, connections and attachment elements can be used. The vacuum suction spider can be adapted perfectly to any application.

Vakuum-Saugspinnen SSP

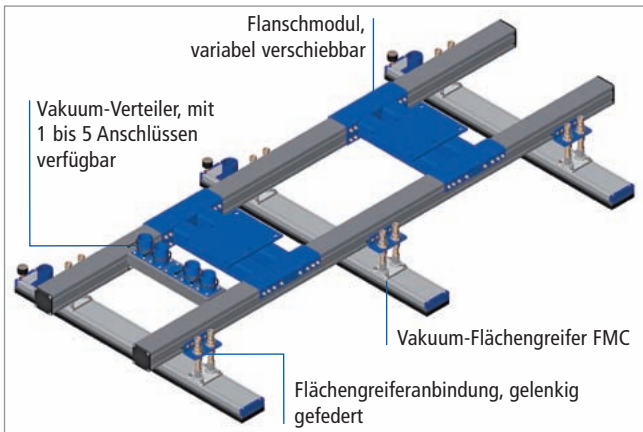
Ausgereifte Komplettsysteme für individuelle Anwendungen



Vakuum-Saugspinne SSP-FMC mit Flächengreifern

Anwendung

- Roboterverkettung in Pressen und Biegezentren, Automatisierung von Kunststoff-, Spritzguss- und Tiefziehmaschinen, Arbeitszentren im Holz-/Kunststoffbereich, Wasserstrahl-, Laser- und Stanz-/Nippelmaschinen
- Kommissionierung in Lager- und Distributionszentren an Portal- oder Industrierobotern
- Metallprofile, Platinen, Steine, Plattenwaren, Karosserieteile, Glas- und Keramikbauteile, Solarpaneelen sowie nicht-eigenstabile Werkstücke etc.



Basisausführung Vakuum-Saugspinne SSP-FMC mit Flächengreifern

Aufbau

- Baukastensystem ermöglicht optimale Auswahl von Sauggreifern, Vakuum-Flächengreifern, Magneten oder mechanischen Greifern in Verbindung mit Stößeln, Haltern und Profilen, Ventilbausteinen mit Sensoren
- Je nach Anforderung stehen unterschiedliche Vakuum-Erzeuger zur Auswahl (Ejektor, Pumpe, Gebläse)
- Optionen für schnelle Verstellbarkeit oder feste Justierung, Platinenvereinzelung, Werkstückabfrage oder Kollisionsschutz
- Dichtelemente in verschiedenen Ausführungen der Typen FXC/FMC (S. 8) und SBX (S. 20)



Kundenspezifische Ausführung der Vakuum-Saugspinne SSP mit Saugplatten

Unsere Highlights...

- Baukasten-Greifsystem aus verschiedensten aufeinander abgestimmten Einzelkomponenten
- Kombination verschiedener Greifprinzipien (Vakuum, Mechanik, Magnet etc.)
- Standardlösungen aus Aluminium, Stahlrohr- und Kunststoffelementen
- Intelligente Ventil-Bausteine für nicht belegte Sauggreifer

Ihr Nutzen...

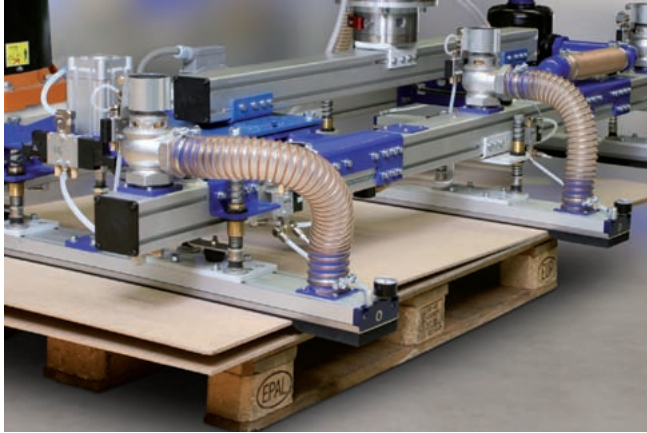
- > Schneller und kostengünstiger Aufbau von kompletten Greifsystemen für minimale Zykluszeiten und höchste Prozesssicherheit
- > Flexible Anpassung an die jeweilige Anforderung, erspart Zeit und hohe Prozesskosten
- > Geringes Gewicht und hohe Beschleunigung durch optimale Auswahl der Werkstoffe
- > Modernste Greiftechnologie erspart zusätzlichen Aufwand bei der Entnahme von Werkstücken

Vakuum-Saugspinnen SSP

Baukastensystem für individuelle Konfiguration

SSP-Typen

Baukastensystem der Vakuum-Saugspinne SSP



Erweiterte Ausführung der Vakuum-Saugspinne SSP-FMC, optimiert für die Handhabung von Spanplatten

Basisausführung

Standardmäßig werden Vakuum-Flächengreifer FMC mit einer geringen Bauhöhe und einem externen Vakuum-Erzeuger eingesetzt – alternativ auch mit Vakuum-Flächengreifer FXC oder SBX sowie mittels Sauggreifern bestückbar.

Die Vakuum-Saugspinne SSP wurde nach dem Baukastenprinzip konzipiert. Die Grundlage für alle Varianten der Vakuum-Saugspinne ist die Basisausführung. Sie kann über verschiedene Erweiterungen flexibel für komplexe Handhabungsaufgaben optimiert werden.

Erweiterungsmöglichkeiten

Basierend auf der Basisausführung, bietet die Vakuum-Saugspinne zusätzlich folgende optionale Erweiterungsmöglichkeiten:

- Vereinzelfunktion des Vakuum-Flächengreifers FXC/FMC, dadurch sichere Trennung von porösen und durchsaugenden Werkstücken
- Abschäleinheit, dadurch Vereinzlung von luftdichten Werkstücken
- Elektrischer Klemmkasten mit Mehrpol-Anschlussstecker, dadurch sehr schnelle Installation
- Ventileinheit, dadurch optimale Anpassung der Gebläseleistung bzw. des Saugvermögens an das zu handhabende Werkstück
- Sensoreinheit, dadurch Teilerkennung und Optimierung der Taktzeiten

Kundenspezifische Ausführung der Vakuum-Saugspinne SSP



Kundenspezifische Ausführung Vakuum-Saugspinne SSP zur Handhabung von unterschiedlich großen Kartonagen

Unabhängig vom Baukasten können die Vakuum-Saugspinnen SSP bis ins kleinste Detail an die Kundenanforderungen angepasst werden. Es können nahezu alle Kombinationen von Vakuum-Komponenten, wie Vakuum-Sauggreifer, Vakuum-Erzeuger, Verbindungen und Befestigungselementen zum Einsatz kommen. Die Saugspinnen werden an jede Anwendung perfekt angepasst.