

Fax +49 (0)7443 2403 299

Lieber Interessent, lieber Kunde,
der nachfolgende Fragebogen ist für eine schnelle und technisch fundierte
Projektierung bzw. Angebotserstellung gedacht.

Bitte kreuzen Sie auf den Seiten 1-2 die zutreffenden Antworten an oder
geben Sie die entsprechenden Parameter in Stichworten an. Seite 3 und 4
dient für ein detailliertes Angebot (Projektskizzen bzw. Zeichnungen auf
Beiblättern sind immer von Vorteil).
Wir rufen Sie umgehend zurück, wenn wir weitere Fragen haben.

Firma: _____

Adresse: _____

Ansprechpartner: _____

Tel.: _____ Fax: _____

E-Mail: _____

Anlagenbauer Endkunde

Richtpreisangebot: Zieltermin Angebot _____ Zieltermin Inbetriebnahme _____

Detailangebot: Zieltermin Angebot _____ Zieltermin Inbetriebnahme _____

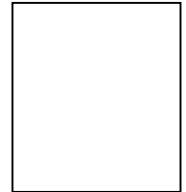
Stückzahl der benötigten Greifsysteme: _____

Hauptansprechpartner Projektierung: _____

1. Was möchten Sie handhaben?

Bezeichnung: _____

Form:



(Skizze)

Sonstige Form: _____

Werkstoff:

Holz Metall Karton/Papier Kunststoff Glas Sonstige: _____

Oberflächen:

glatt eben rau trocken feucht ölig staubig durchlässig strukturiert

Temperatur: _____ °C Einsatzgebiet: Innen Außen

Treten in der Umgebung Chemikalien, Säuren, Dämpfe, Lösungsmittel o.ä. auf? Wenn ja welche? _____

2. Welche Abmessungen und Gewichte haben die Werkstücke?

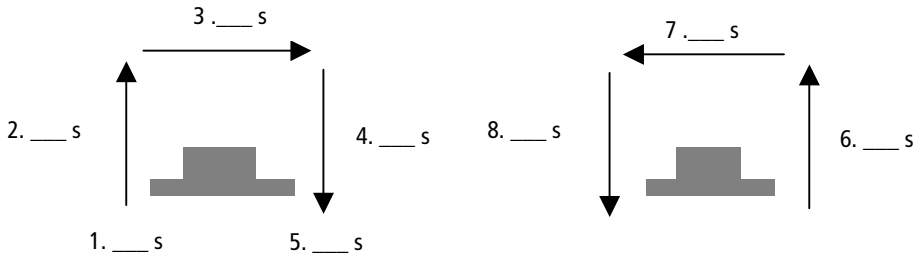
	Länge	Breite	Stärke (Höhe)	Gewicht
Min.	mm	mm	mm	kg
Max.	mm	mm	mm	kg
Aussparungen ?	mm	mm	mm	---

3. Beschreibung des Arbeitszyklus:

→ Wenn möglich bitte die Dauer der einzelnen Arbeitsabschnitte eintragen

Mit Last:

Ohne Last:



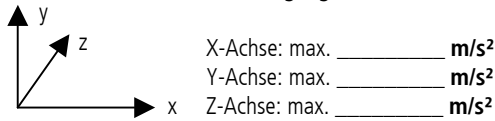
- | | |
|-------------------------|-------------------------|
| 1: Ansaugen | 5: Ablegen |
| 2: Anheben vertikal | 6: Leerfahrt vertikal |
| 3: Transport horizontal | 7: Leerfahrt horizontal |
| 4: Abblasen vertikal | 8: Leerfahrt vertikal |

Dauer gesamte Taktzeit: _____ s

Dauer Ansaugen: _____ s

Dauer Ablegen: _____ s

3.1 Welche maximalen Beschleunigungen treten auf?



3.2 Müssen außer den definierten Produkten weitere Werkstücke gehandhabt werden?

Zwischenlagen Paletten Sonstiges: _____

4. Wie groß sind die max. Höhendifferenzen?

Produkte innerhalb der Lage _____ mm Gesamtlage _____ mm

5. Welche Größe (max. Störkonturen) darf das Greifsystem haben?

X _____ mm Y _____ mm Z _____ mm

6. Welche Automatisierungskomponente?

Portalroboter Industrieroboter

Welche Nutzlast kann gehandhabt werden? _____ kg

7. Welche Palettengrößen / max. Lagenabmessungen müssen gehandhabt werden?

Art der Palette	Bemerkung	Palettengröße	5% Übermaß (Überladung)	7% Übermaß (Überladung)
Euro-Palette	In Europa übliche Größe	1.200 x 800 mm	1.260 x 840 mm	1.284 x 856 mm
US-Palette		1.210 x 1.010 mm	1.270,5 x 1.060,5 mm	1.294,7 x 1.080,7 mm
Spezielle Größen				
Max. erlaubte Außenabmessungen des Greifers?				

8. Sind die Lagen sortenrein?

Ja Nein

Fax +49 (0)7443 2403 299

9. Welche Positionierungsgenauigkeit muss das Greifsystem ausgleichen?

X _____ mm Y _____ mm Z _____ mm

10. Ist ein Kollisionsschutz erforderlich?

X _____ mm Y _____ mm Z _____ mm

11. Welche Vakuumerzeugung soll eingesetzt werden?

<input type="checkbox"/> Elektrisch:		<input type="checkbox"/> Pneumatisch (Ejektor):	<input type="checkbox"/> Ohne Vorgabe:
<input type="checkbox"/> Pumpe:	<input type="checkbox"/> Gebläse:		
Spannung? _____ V		Vorhandene Druckluft?	
Frequenz? _____ V		_____ bar	

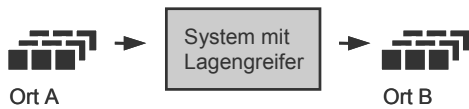
12. Elektrische Steuerung des Greifsystems:

- 24V DC
- 230V AC
- Sonstige: _____ V AC/ DC
- Welches Bussystem? _____

Pneumatische Steuerung möglich?
_____ bar

13. Welche Aufgabenstellung ist gegeben?

13.1. Lagen versetzen



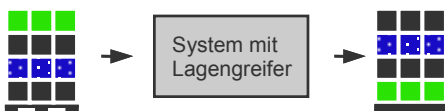
13.2. Palettieren



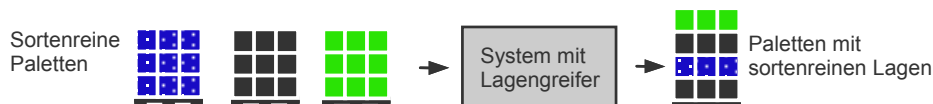
13.3. Depalettieren



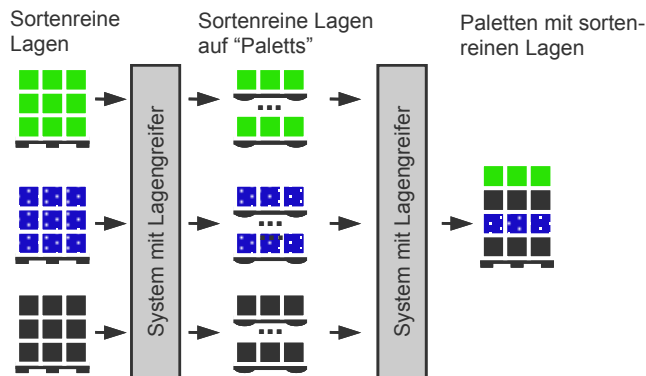
13.4. Umpalettieren



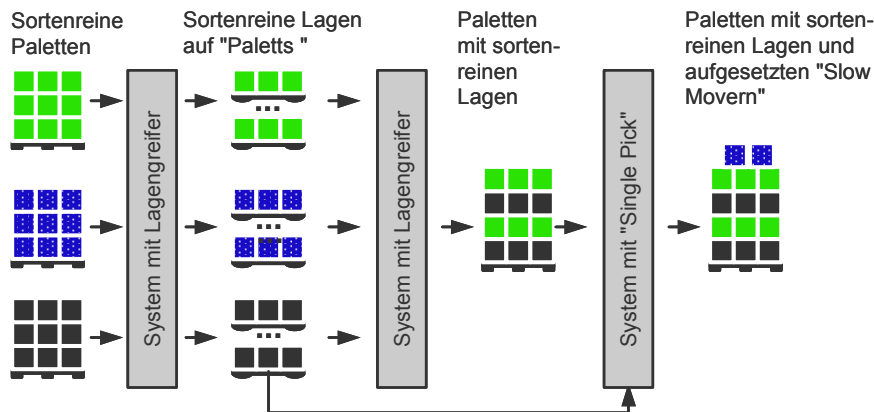
13.5. Depalettieren/Palettieren sortenreiner Lagen



13.6. Depalettieren / Palettieren sortenreiner Lagen mit Zwischenspeicher



13.7. Weitere / andere Aufgabenstellungen



14. Müssen Abdrücke am Werkstück vermieden werden?

Unbedingt nur vereinzeln nein

15. Mit welcher Kraft kann das Werkstück angedrückt werden?

Beliebig lediglich das Eigengewicht des Werkstücks _____ N

16. Kann das Werkstück beliebig gegriffen werden oder entsteht ein längerer Hebel?

beliebig Nur an bestimmten Positionen

17. Welche Aufgaben für Sensorik wird am Greifer gewünscht?

Lageerkennung Erkennung von Störkonturen