



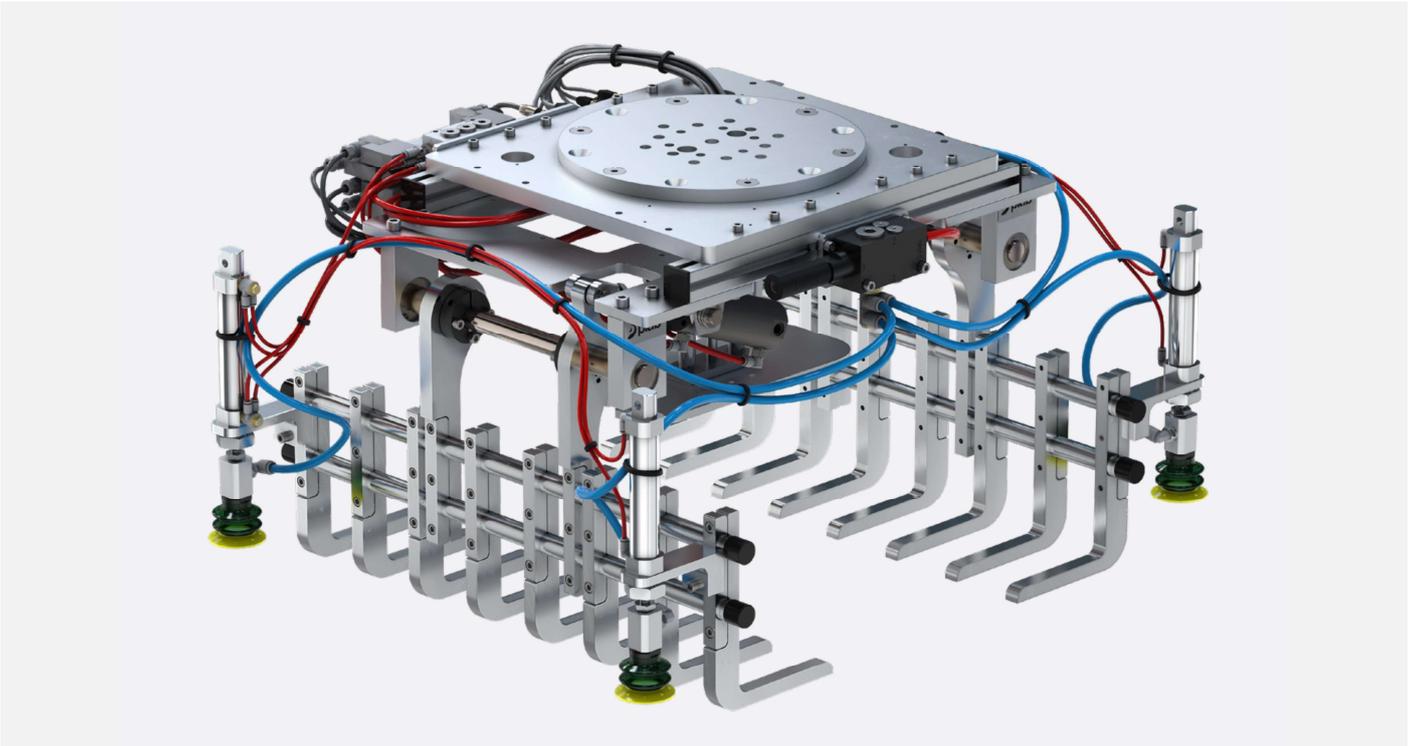
LBG-50

Heben von Säcken leicht gemacht

 **piab** Evolving automation

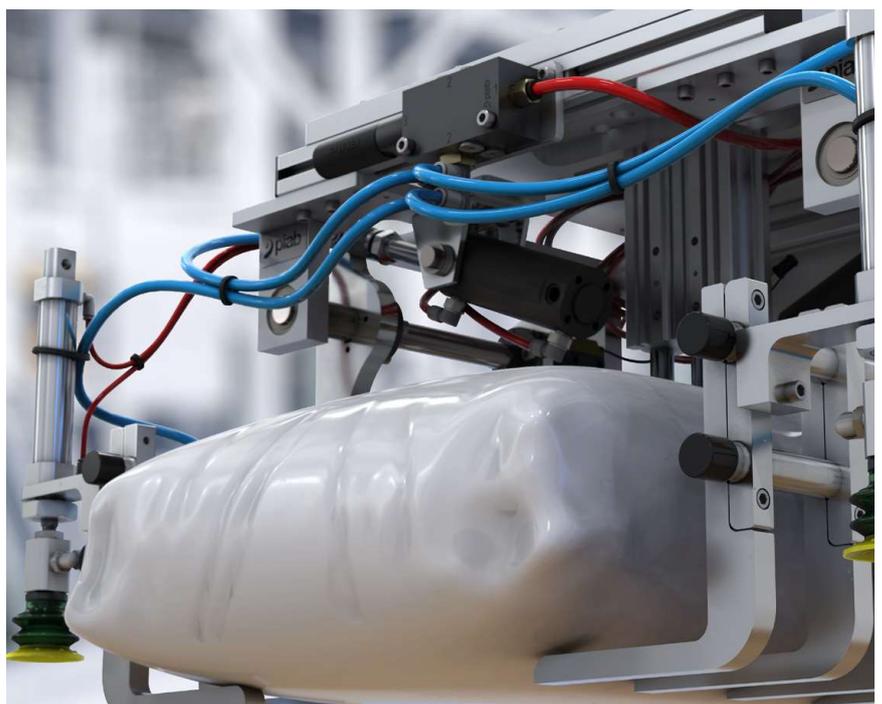
LBG-50

Leichter Sackgreifer



Der LBG-50 ist ein multifunktionales Greifwerkzeug, das Säcke und Beutel mit einem Gewicht von bis zu 50 kg mühelos anhebt.

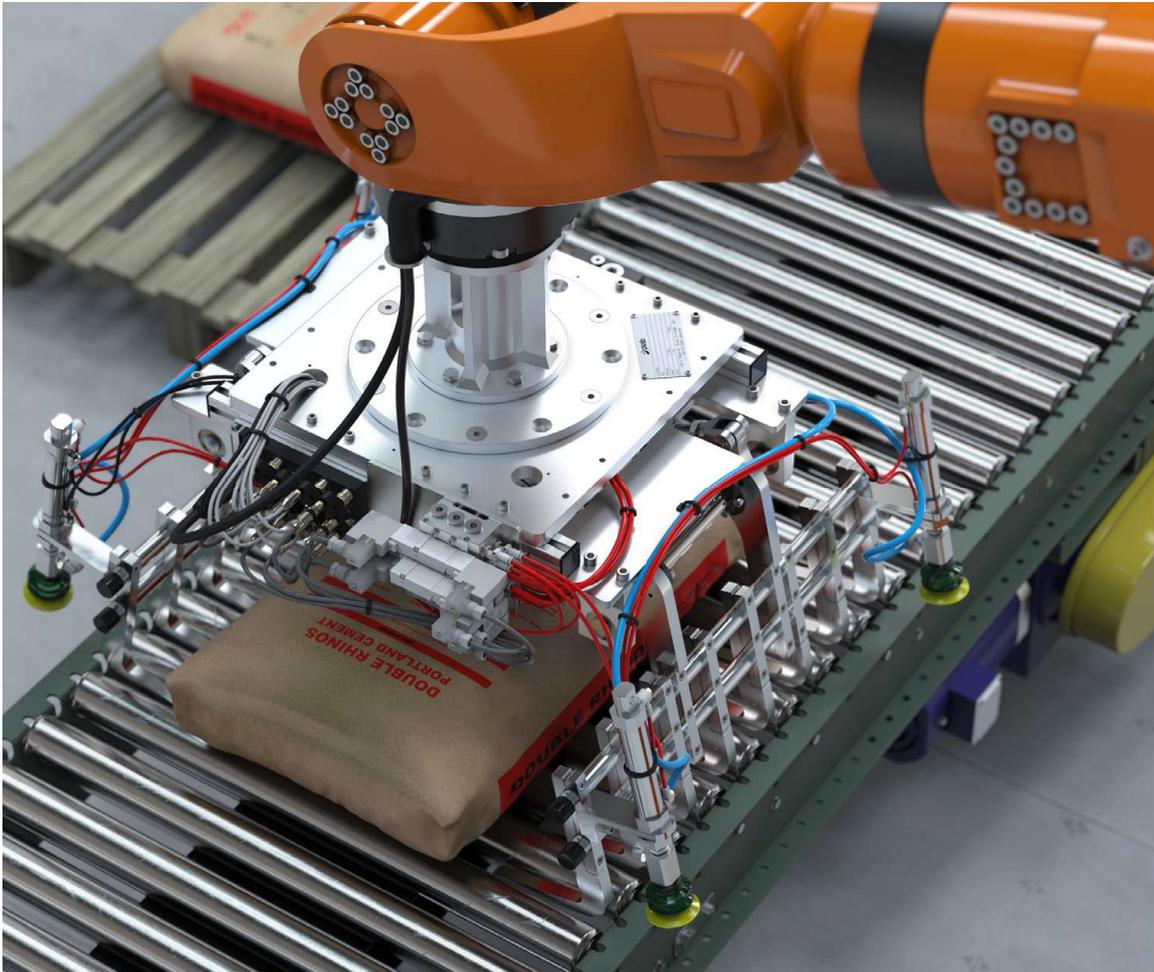
Das Handhaben von Säcken kann eine Herausforderung darstellen, da sie schwer und flexibel sind und ihre Oberfläche empfindlich gegen Quetschungen und Durchstiche ist. Die Lösung heißt LBG-50, ein leichter Sackgreifer, der Säcke mit einem Gewicht von bis zu 50 kg sicher handhabt. Das Handling von Zwischenlagen erfolgt ebenso schonend mithilfe unserer vakuumbasierten Upgrade-Option. Der LBG-50 ist vorgefertigt und daher einfach zu installieren, einzustellen und zu warten.





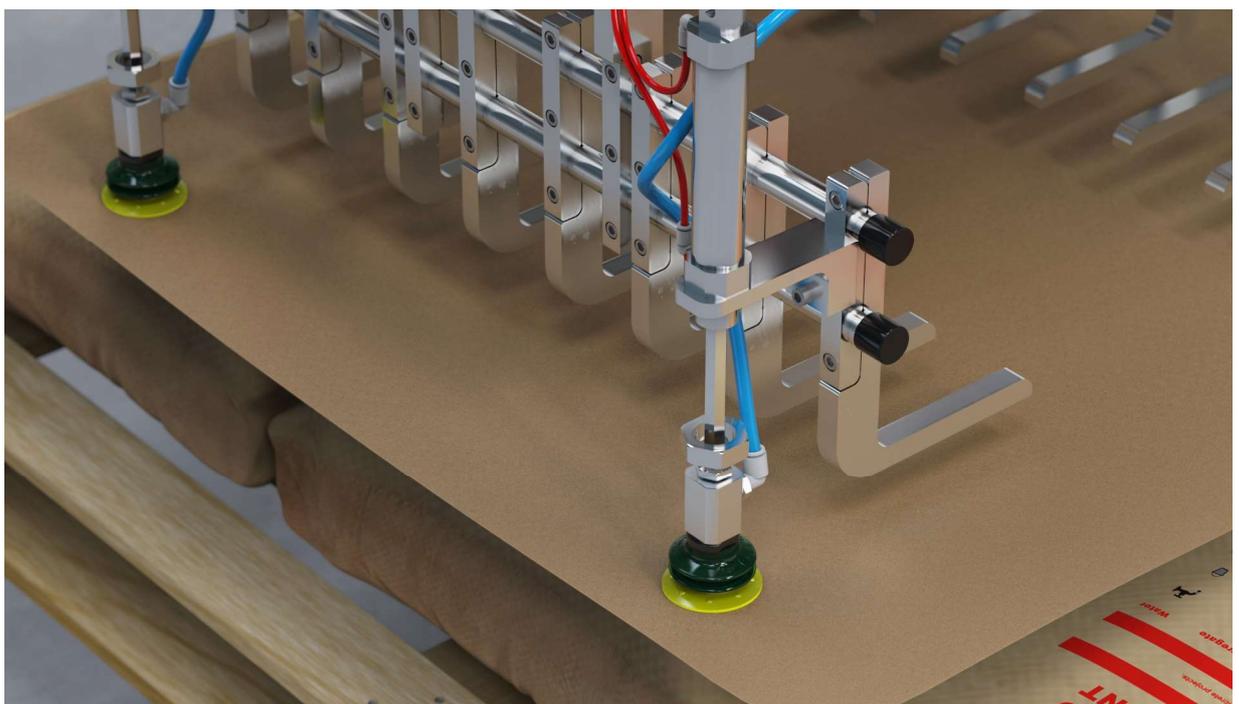
„Der LBG-50 ist das Ergebnis unserer langjährigen Erfahrung in der Entwicklung von kundenspezifischen End-of-Arm-Tools für die Palettierung.“

Madeleine Sheikh, Produktmanagerin, Vacuum Automation Division bei Piab



Der LBG-50 kombiniert die Präzision sorgfältig entwickelter Greiferfinger, die einen sicheren Hub gewährleisten, mit einer eingebauten oberen Klemmplatte, die die Bewegung der Säcke während des Betriebs begrenzt.

Das Handhaben von Zwischenlagen wird durch unsere vakuumbetriebene Werkzeugergänzung ermöglicht, die auf der COAX®-Technologie und Duraflex®-Saugnapfen basiert.



Merkmale

Der LBG-50 verfügt über eine Vielzahl von intelligenten Funktionen, die auf unserer langjährigen Forschung und modernster Technologie basieren. Er ist vollständig einstellbar und garantiert so eine anpassungsfähige Form aus jedem Winkel. Dadurch werden die Säcke geschont und unerwünschte Objektbewegungen verhindert, was wiederum die Zyklusgeschwindigkeit maximiert. Der LBG-50 kann schlaife Objekte aus praktisch jedem weichen Material und jeder Größe effektiv handhaben:

- Säcke und Beutel aus Papier, Kunststoff, Vliesstoff und Stoff.
- Abmessungen von bis zu 495 x 650 x 215 mm bei einem Gewicht von ≤ 50 kg.



Einstellbare Fingerabstände ermöglichen eine einfache Anpassung an jede Rollenbahn



Vorgefertigte Konstruktionen sparen wertvolle Entwicklungszeit



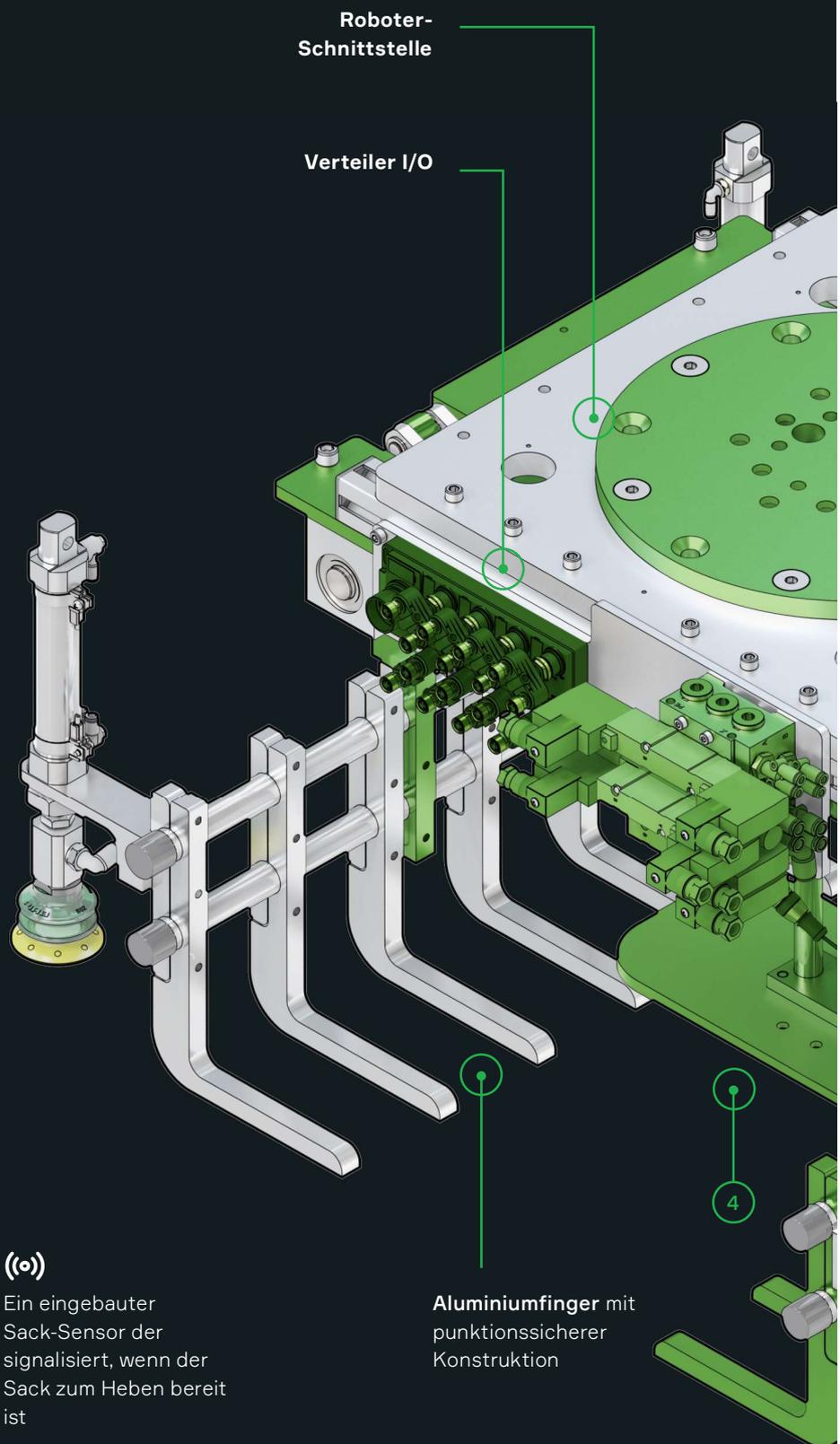
Upgrade für vakuumgestütztes Handhaben von Zwischenlagen verfügbar

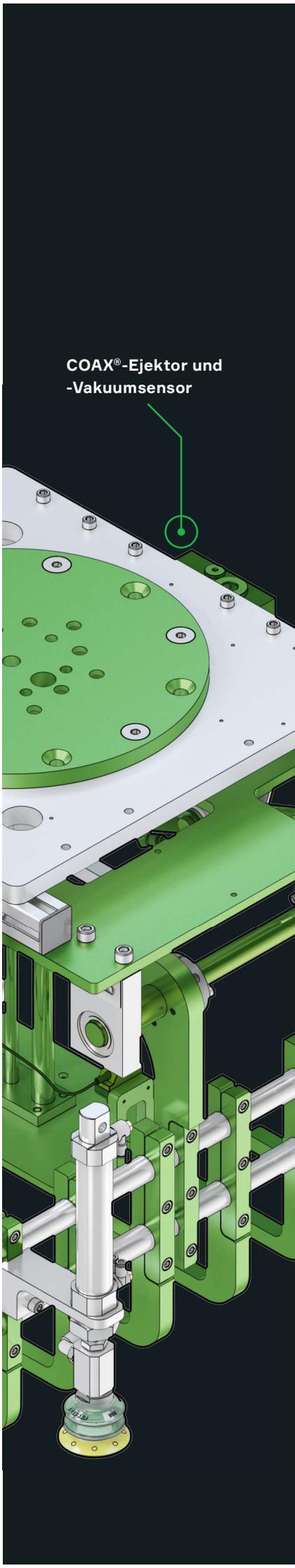


Leichte Werkzeugkonstruktion aus Aluminium, die die Nutzlast des Roboters maximiert

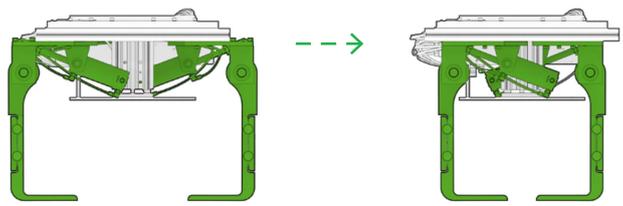


Ein eingebauter Sack-Sensor der signalisiert, wenn der Sack zum Heben bereit ist





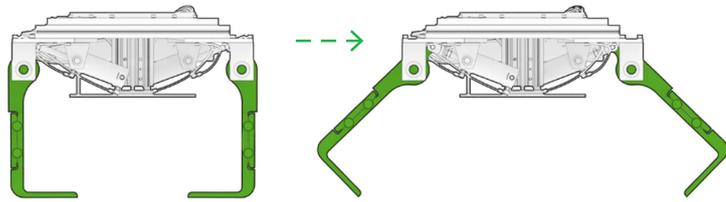
COAX®-Ejektor und -Vakuumsensor



1

Einstellbare Breite

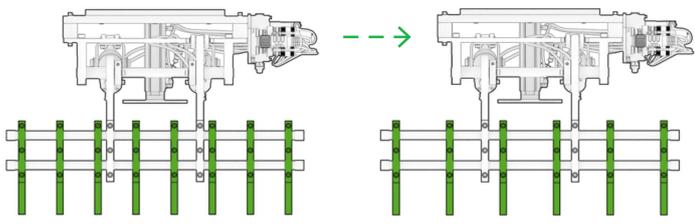
Leicht einstellbarer Griff für Sackbreiten von 295–495 mm.



2

Ausgerichtete Backen

Gleichzeitiges Öffnen und Schließen für zuverlässiges Greifen, Heben und Loslassen.



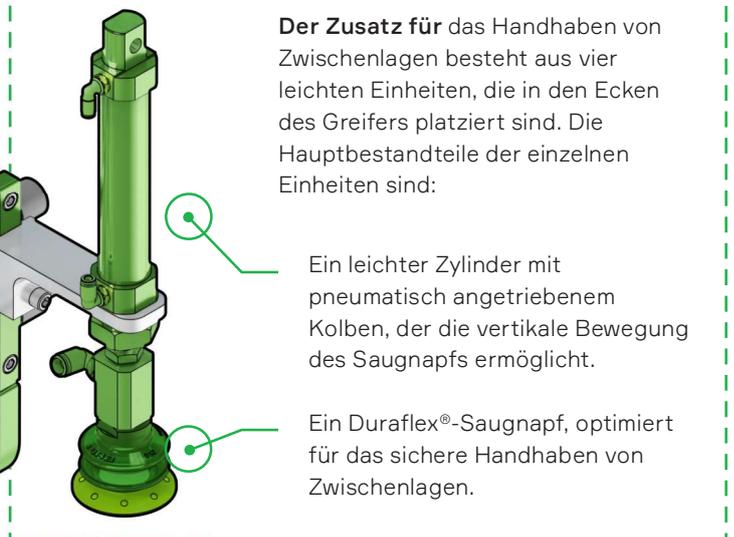
3

Einstellbare Fingerneigung

Der LBG-50 ist ausgestattet mit einer vorkonfigurierten Fingerneigung für eine perfekte Anpassung an die Rollenbahn. Die Feinabstimmung oder Änderungen können vor Ort vorgenommen werden.

1

2

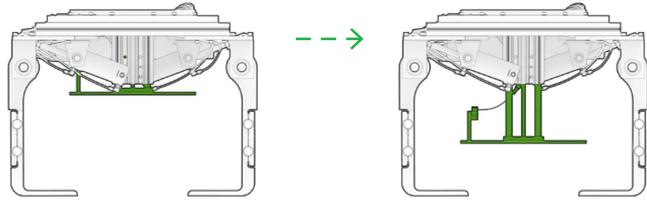


Der Zusatz für das Handhaben von Zwischenlagen besteht aus vier leichten Einheiten, die in den Ecken des Greifers platziert sind. Die Hauptbestandteile der einzelnen Einheiten sind:

Ein leichter Zylinder mit pneumatisch angetriebenem Kolben, der die vertikale Bewegung des Saugnapfs ermöglicht.

Ein Duraflex®-Saugnapf, optimiert für das sichere Handhaben von Zwischenlagen.

3



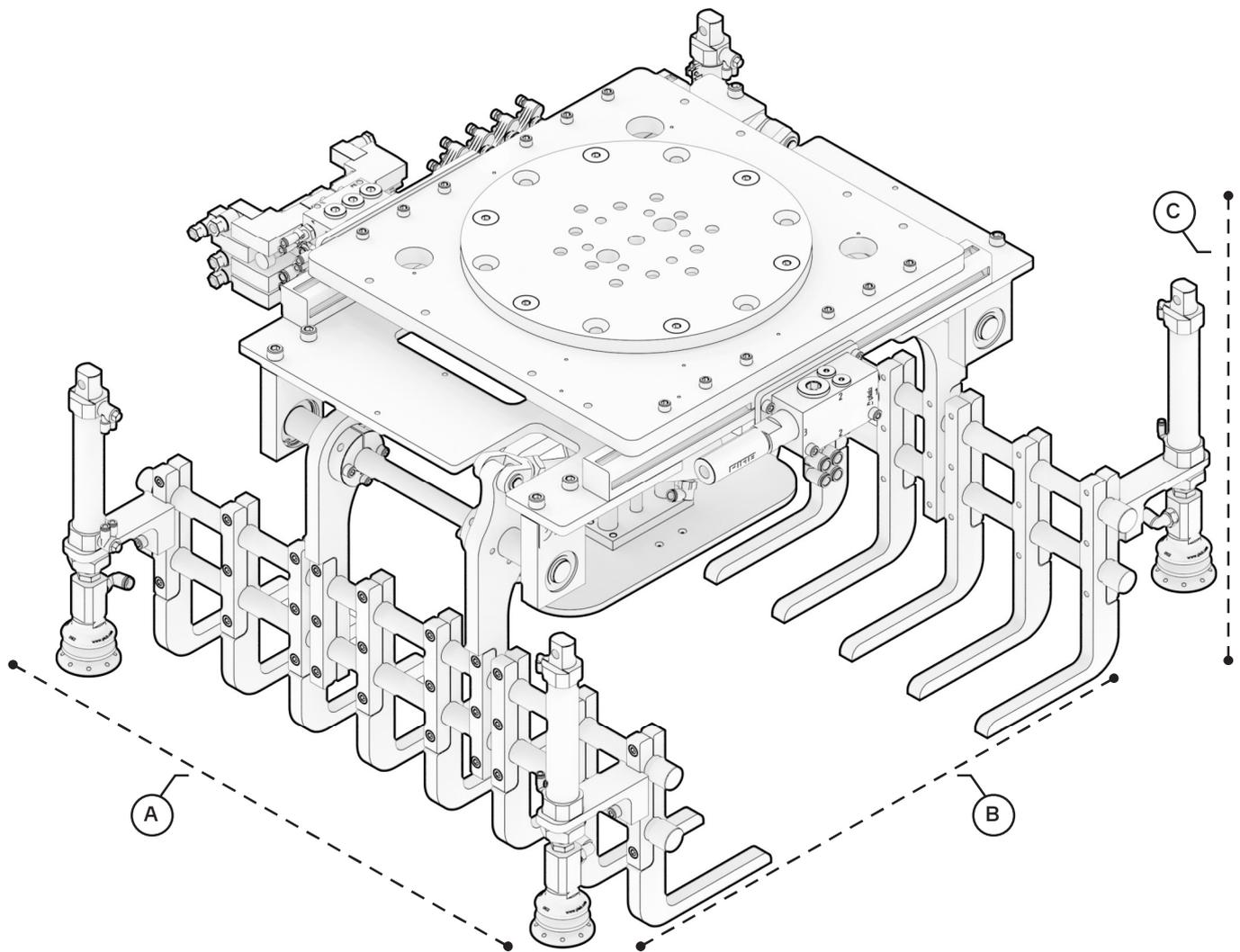
4

Aktive obere Klemmplatte

Der sichere vertikale Griff während der Roboterbewegung ermöglicht eine maximale Zyklusgeschwindigkeit.

Technische Informationen

Spezifikationen



Daten zum Greifer

Material	Aluminium, Edelstahl
Gewicht	~24–33 kg
Länge (A)	612–712 mm
Breite (B)	384–766 mm
Höhe (C)	510 mm

Verteiler I/O

Ethernet/IP
PROFINET
Discrete I/O

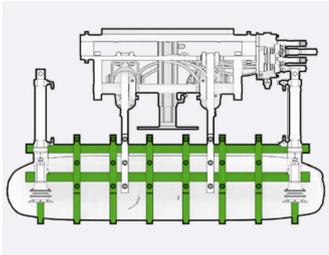
Daten zum Sack

Max. Länge	650 mm
Breite	295–495 mm
Höhe	15–215 mm
Max. Gewicht	50 kg

Systemdaten für Zwischenlagen

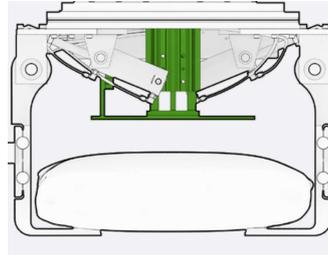
Saugnäpfe	BX52P
Vakuum-Ejektor	Vacuplus MIDI Si32-2

Konfigurator-Code



Länge der Finger*

Code	Optionen
600	600 mm
700	700 mm



Hub der Sackklemme*

Code	Optionen	Sackhöhe
100	100 mm	115–215 mm
125	125 mm	65–190 mm
150	150 mm	15–165 mm

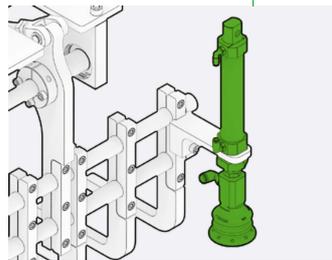
LBG50 . 600 . 75M . 150 . A . SS . ENN . EN

Fingerneigung*

Code	Optionen
3I	3"
35I	3 1/2"
75M	75 mm
90M	90 mm

Roboter-Montageschnittstelle

Code	Optionen
A	ISO 9401-1-80-6-M8
B	ISO 9401-1-100-6-M8
C	ISO 9401-1-125-6-M10
X	Leer



Option „Zwischenlage“

Code	Optionen
SS	Option „Mit Zwischenlage“
X	Keine

Verteiler I/O*

Code	Optionen
EN	Serielle Verdrahtung: Ethernet/IP
PR	Serielle Verdrahtung: PROFINET
DIO	Separate Eingabe und Ausgabe
X	Keine

Code	Optionen
N	NPN
P	PNP

Sprache des Handbuchs

Fingerneigung

Der voreingestellte Mittelpunktsabstand zwischen den Fingern. Wenn ein anderer Abstand für die Rollenbahnen verwendet wird, können die Finger entsprechend angepasst werden.

Hub der Sackklemme

Die Sackklemme erleichtert die Fixierung eines Sacks an den Fingern, um bestmöglichen Halt zu gewährleisten.

Option „Zwischenlage“

Ermöglicht das Handhaben von Zwischenlagen für Palettierzwecke. Umfasst einen COAX®-getriebenen Vakuumerzeuger und Duraflex®-Saugnapfe.

Verteiler I/O

Ethernet-, Profinet- oder Discrete I/O-Verteilerblöcke von SMC sind Standardoptionen von Piab. Alternativ können Sie auch ohne Verteiler bestellen, um I/O-Lösungen von anderen Anbietern zu nutzen.