



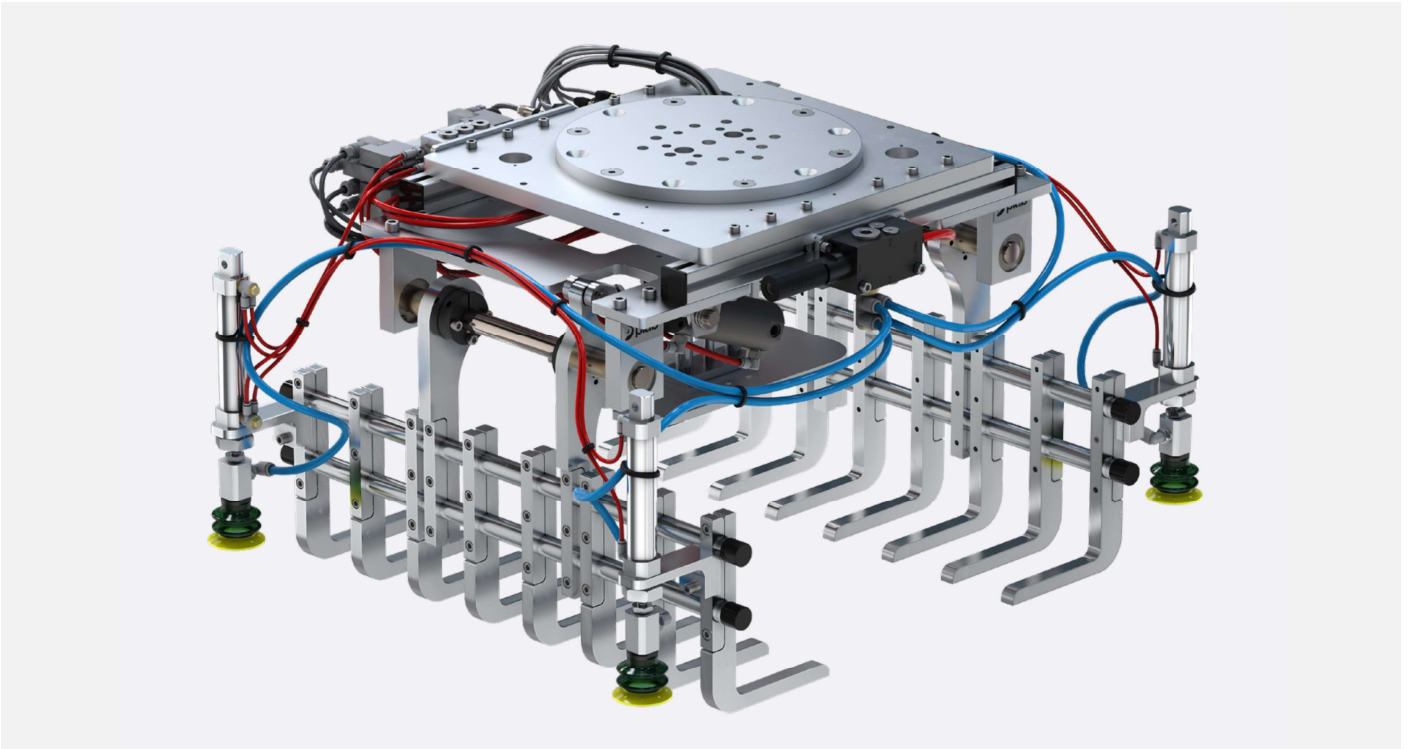
LBG-50

# Heben von Säcken leicht gemacht

 **piab** Evolving automation

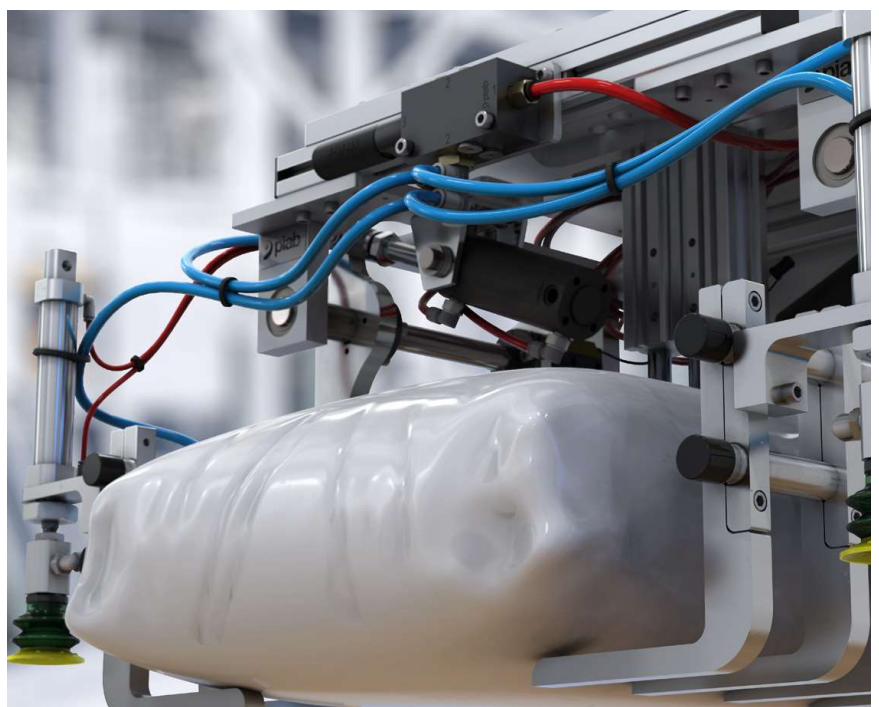
## LBG-50

# Leichter Sackgreifer



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

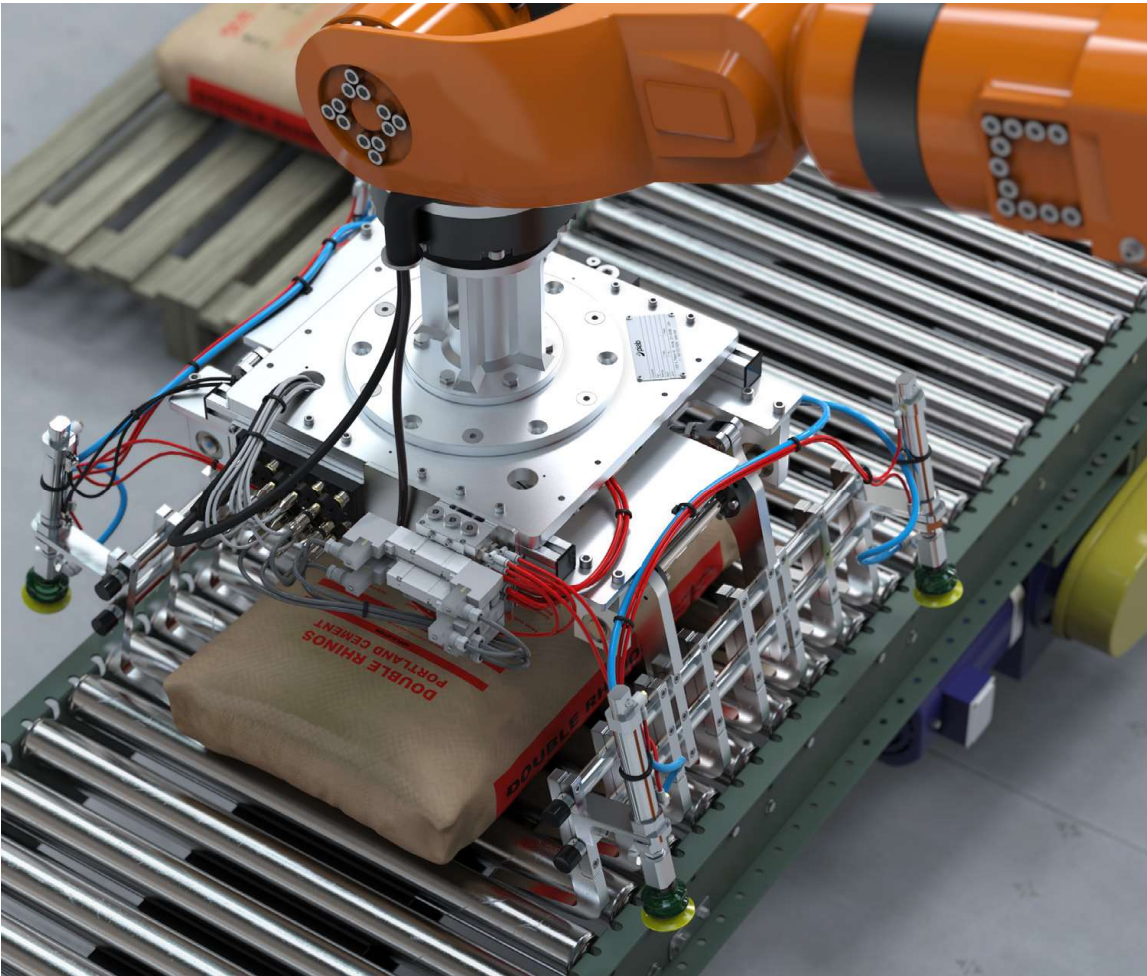
**Das Handhaben von Säcken** kann eine Herausforderung darstellen, da sie schwer und flexibel sind und ihre Oberfläche empfindlich gegen Quetschungen und Durchstiche ist. Die Lösung heißt LBG-50, ein leichter Sackgreifer, der Säcke mit einem Gewicht von bis zu 50 kg sicher handhabt. Das Handling von 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 schlaaffe 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  $\leq 50$  kg.



Einstellbare Fingerabstände ermöglichen eine einfache Anpassung an jede Rollenbahn



Vorgefertigte Konstruktionen sparen wertvolle Entwicklungszeit



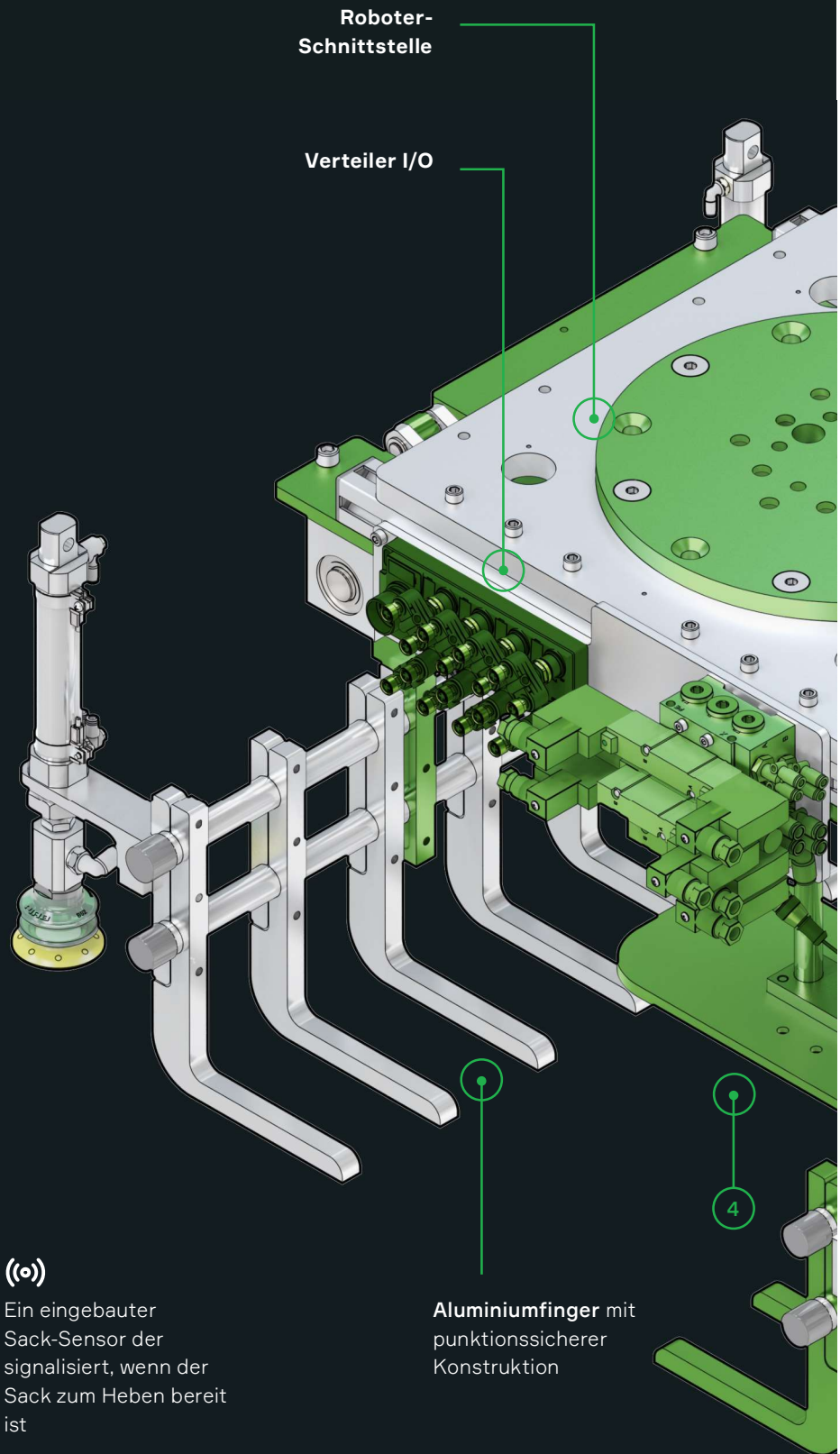
Upgrade für vakuumgestütztes Handhaben von Zwischenlagen verfügbar



Leichte Werkzeugkonstruktion aus Aluminium, die die Nutzlast des Roboters maximiert



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

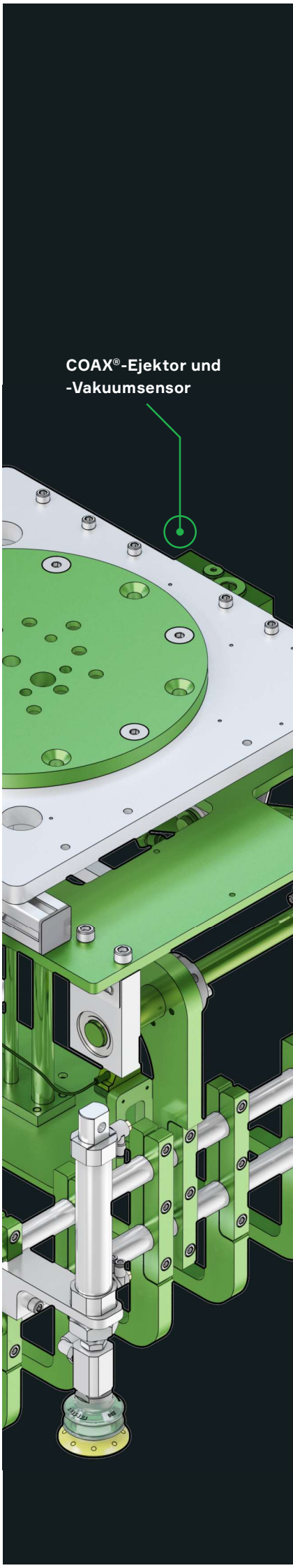


Roboter-Schnittstelle

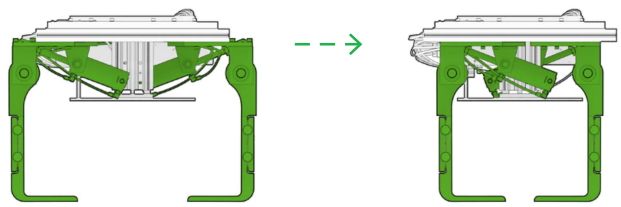
Verteiler I/O

Aluminiumfinger mit punktionssicherer Konstruktion

4



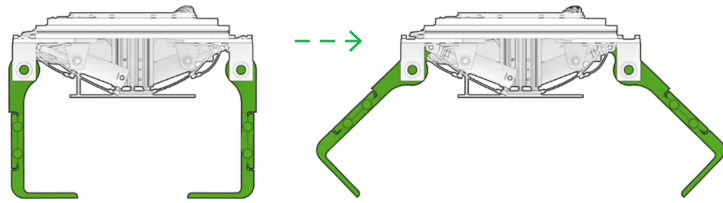
COAX®-Ejektor und  
-Vakuumsensor



1

**Einstellbare Breite**

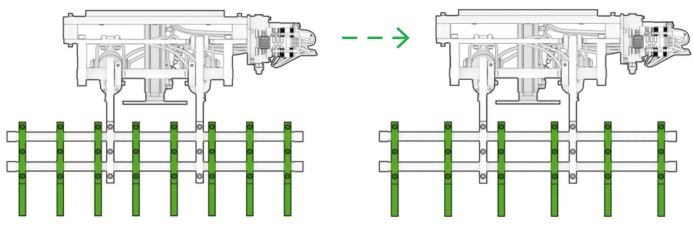
Leicht einstellbarer Griff für  
Sackbreiten von 295–  
495 mm.



2

**Ausgerichtete Backen**

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



3

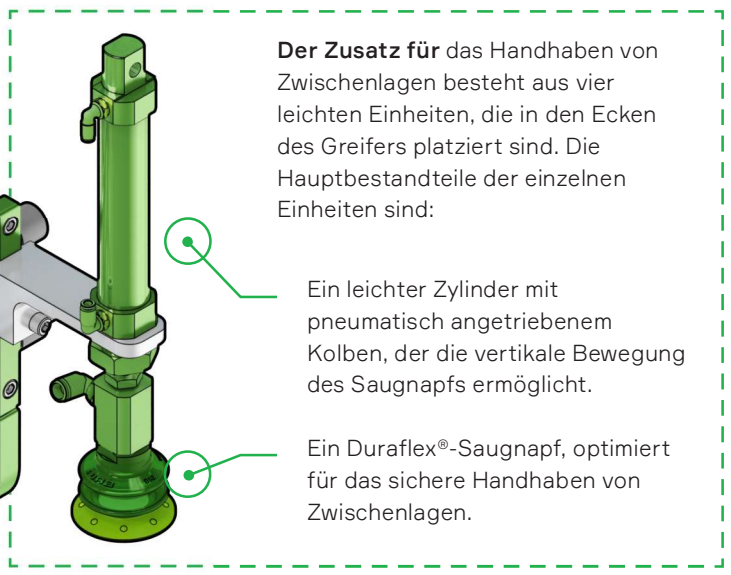
**Einstellbare  
Fingerneigung**

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

1

2

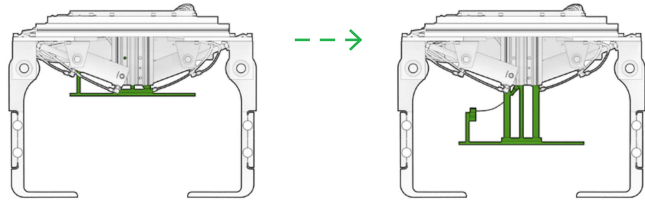
3



**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.



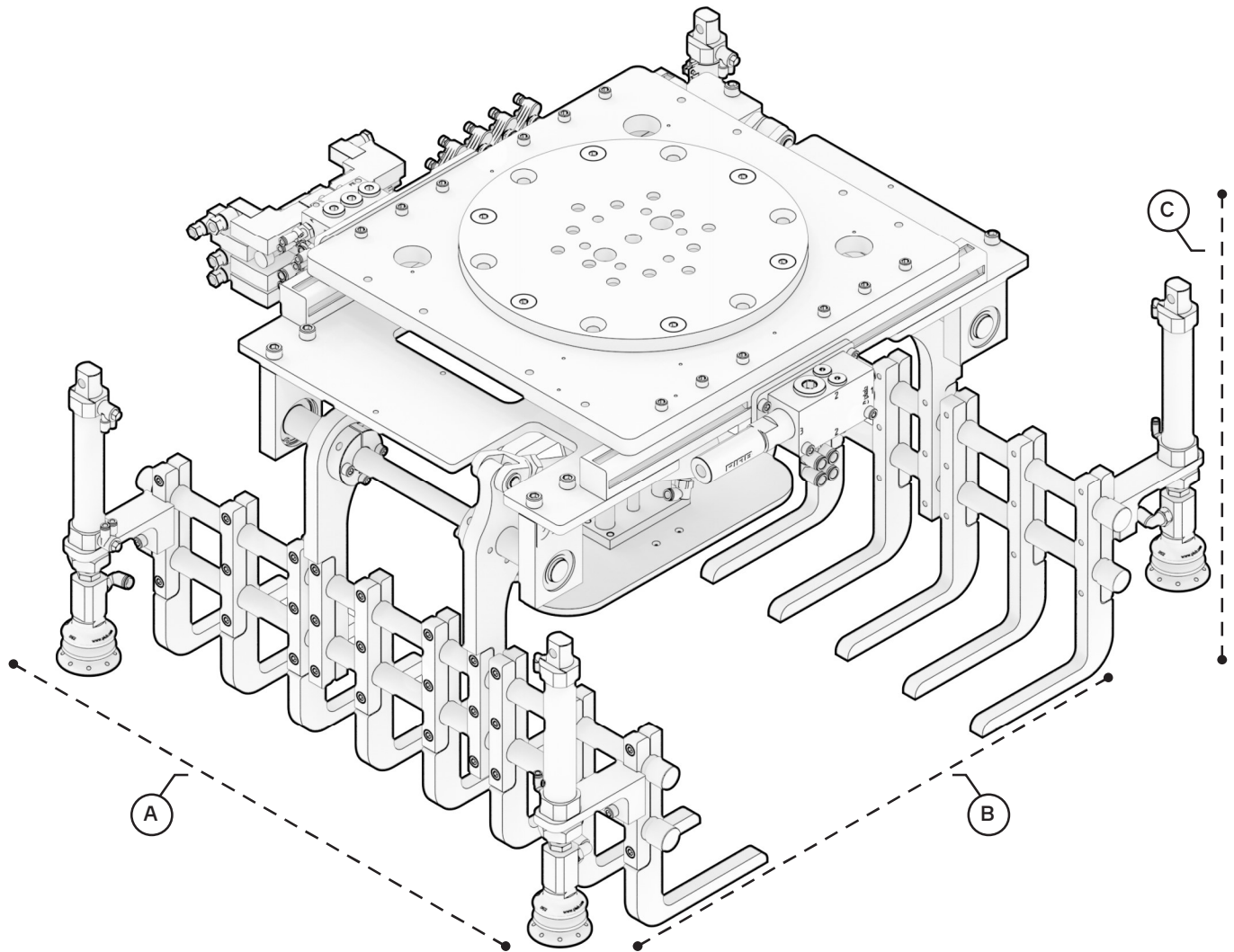
4

**Aktive obere  
Klemmplatte**

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

# Technische Informationen

## Spezifikationen



### Daten zum Greifer

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

### Daten zum Sack

<b>Max. Länge</b>	650 mm
<b>Breite</b>	295–495 mm
<b>Höhe</b>	15–215 mm
<b>Max. Gewicht</b>	50 kg

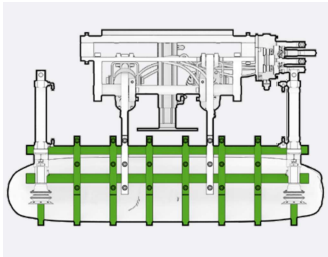
### Verteiler I/O

Ethernet/IP
PROFINET
Discrete I/O

### Systemdaten für Zwischenlagen

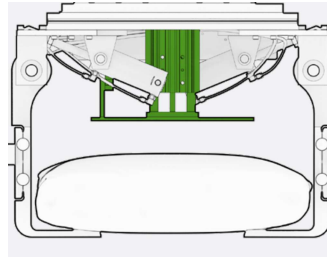
<b>Saugnäpfe</b>	BX52P
<b>Vakuum-Ejektor</b>	Vacuplus MIDI Si32-2

# 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

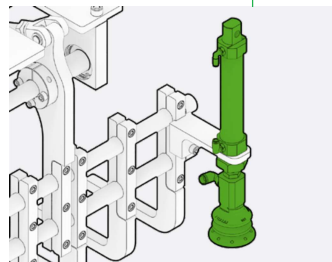
LBG50 . 600 . 75M . 150 . A . SS . ENN . EN

## 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.