



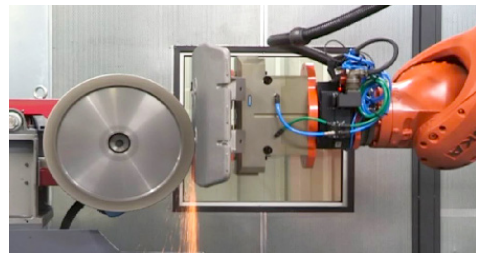
DANK DER VISION

- Die Aufnahme der Teile kann ohne spezielle Aufnahmen erfolgen
- Eine gewisser Kontrollumfang der Teile kann durchgeführt werden (Abmessungen, Qualität, ...)
- Positionskontrolle der Teile im Falle einer gleichzeitigen Mehrfachproduktion



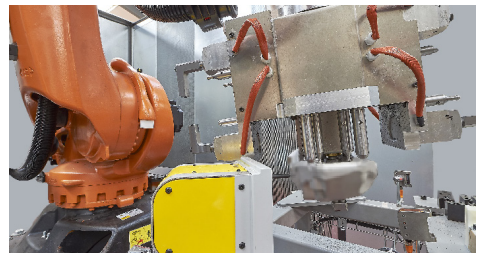
SCHLEIFEN MIT ANPASSUNG AN DIE GRATGRÖSSE

- Massabweichungen, Fehler an den Kerntrennungen, Abweichungen bei der Formgebung sind Probleme, die eine Anpassung der Roboterfahrwege erfordern.
- Die von Siif entwickelten Ausgleichsfunktionen an den Spindeln oder an den Werkstückgreifern gewährleisten eine an jedes Werkstück angepasste Endbearbeitungsqualität.



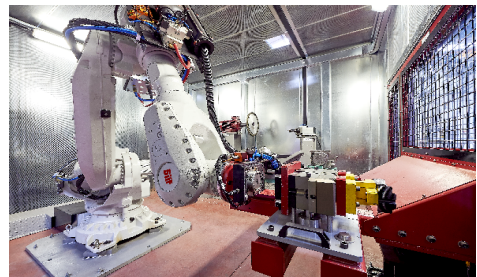
TEILEVERFOLGUNG DURCH MARKIERUNG

- Die Entwicklung der Qualitätssysteme und die Notwendigkeit einer individuellen Verfolgung der Teile erfordern immer mehr die Verwendung von Markierungen, entweder in Klarschrift (Buchstaben und Zahlen) oder als Datamatrix.
- Siif bietet alle Markierungssysteme, gemäss den Spezifikationen der Kunden an.



WECHSEL VON GREIFERN

- Die automatische Greiferkupplung ermöglicht das schnelle Umschalten von Produktionstypen oder die gleichzeitige Produktion mehrerer Arten von Teilen.
- Diese Greiferkupplung ermöglicht somit die Optimierung der Zellauslastung.



WERKZEUGWECHSEL

- Der automatische Werkzeugwechsel sorgt für ein schnelles und sicheres Umschalten von einem Werkzeug auf das andere und optimiert so die Nutzungszeit der



GEFÜHRTEN WERKZEUGEN / GEFÜHRTEM WERKSTÜCK

- Bei grossen Teilen mit hohem Gewicht wird der Roboter die Bearbeitungswerkzeuge führen.
- Die Teile werden auf Satellitentische platziert um die zu bearbeitenden Bereiche dem Roboter optimal zu präsentieren.
- Kleine und mittelgrosse Teile mit einem Gewicht, dem Payload der Roboter angepasst, werden dank eines geeigneten Greifers geführt und an den verschiedenen Endbearbeitungswerkzeugen positioniert.

