



**NEU**

# Flächengreifsysteme FA-X / FA-M

Maximale Effizienz bei minimalem Verbrauch

Optimiert für nachhaltige Prozesse und vielseitige Materialhandhabung: ob Palettieren, Depalettieren, Kommissionieren oder Sortieren – mit nur einem Greifer lässt sich eine Vielzahl an Prozessen automatisieren. Mit den Flächengreifsystemen FA-X mit integrierter Vakuum-Erzeugung und FA-M für externe Vakuum-Erzeuger lassen sich Werkstücke aus verschiedenen Materialien und in variierenden Abmessungen präzise handhaben. Das Ergebnis: maximale Flexibilität für vielfältige Anwendungen in der Holzverarbeitung, Logistik- oder Verpackungsprozessen, einfach integrierbar und effizient in der Umsetzung.



**Einfache  
Wartung.**

Einfach zugänglicher Ejektor und Dichtschaum mit Schnellwechsel-Klebefolie reduziert Stillstandszeiten



**Geringer  
Energieverbrauch.**

Reduzierte Kosten durch bis zu 80 % weniger Energieeinsatz durch einzeln schaltbare Ejektordüsenstränge



**Optimierte  
User Experience.**

Erhalt wichtiger Systeminformationen über ein großes, integriertes LED-Display

# Flächengreifsysteme FA-X / FA-M

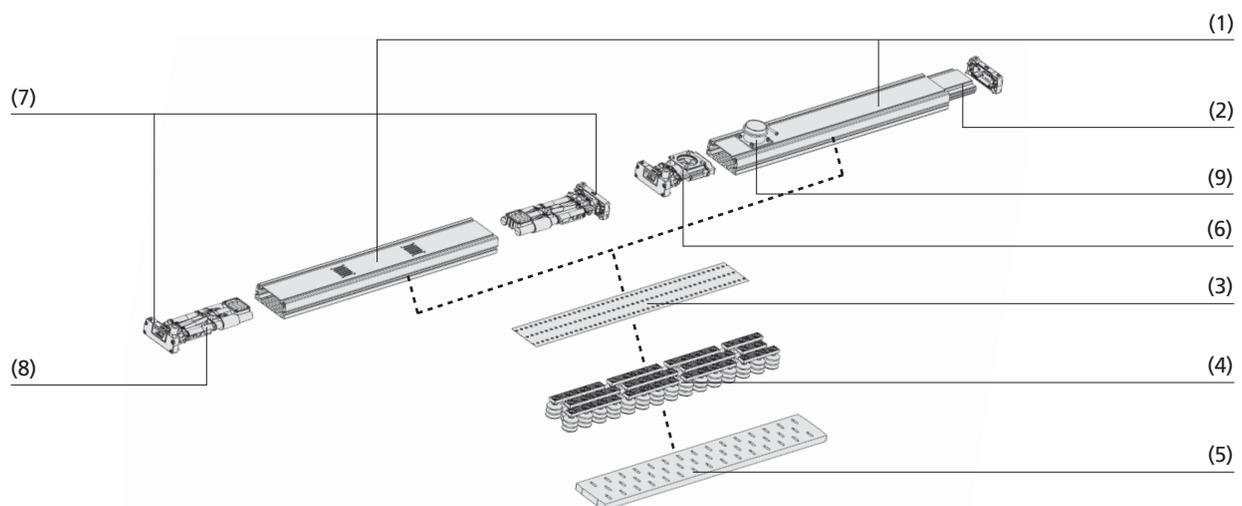
## Highlights und Anwendung

- Universalgreifer zur Handhabung von Werkstücken unabhängig von Größe, Geometrie, Material und Oberfläche
- Die Flächengreifsysteme FA-X und FA-M gibt es in drei Varianten: Basis (FA-Xb, FA-Mb), mit integriertem Vakuum-Ventil (FA-Xc, FA-Mc) und mit LED-Display, Energiesparfunktion und weiteren intelligenten Funktionen (FA-Xi, FA-Mi)
- Integrierte Software und Sensorik (FA-Xi, FA-Mi) liefert vielfältige Daten zu Predictive Maintenance, Energy Monitoring und Condition Monitoring. Die Daten sind über das LED-Display, IO-Link und die Controlroom-App (via NFC) verfügbar.
- Dichtschaum optional mit mit schaumintegrierter Part Present Sensorik, welche erkennt, ob Werkstücke richtig gegriffen worden sind
- Handhabung von Werkstücken aus verschiedenen Materialien wie Holz (beschichtet oder sägerau), Verpackungen (Kartons, Beutel oder Dosen), Blech, Glas, Kunststoff, CFK etc.
- Handhabung von porösen Werkstücken und von Werkstücken mit Aussparungen
- Handhabung von Werkstücken mit undefinierter Aufnahmeposition
- Besonders energieeffizient durch patentierte Energiesparfunktion. Jetzt zusätzlich auch für luftdurchlässige und oberflächenraue Werkstücke
- Durch das geringe Eigengewicht ideal für den Einsatz am Roboter



[WWW.SCHMALZ.COM/FAX-FAM](http://WWW.SCHMALZ.COM/FAX-FAM)

## Aufbau



Systemaufbau Flächengreifsysteme FA-X und FA-M

- Aluminium-Grundprofil (1) mit seitlichen T-Nuten für Sensoren sowie integrierte Luftführung für die Vereinzelung
- Vakuum-Booster (2) für eine schnellere Evakuierung; Ventilfolie (3) für den schnellen Tausch von Ventilart und -größe
- Dichtelement: Sauggreifer (4) mit Push-in-Funktion oder Dichtschaum (5) mit Klebefolie
- Optionales integriertes Einschub-Vakuumventil (6) für schnelle Evakuierung und hohes Saugvolumen
- Enddeckel mit Funktionsintegration (7): Druckluftanschluss, Vakuum-Manometer; Vakuum-Schalter und Steuerventile optional
- Typ FA-X mit integriertem Mehrstufenejektor mit einer zentralen Schnittstelle für Druckluft und Strom (8); Typ FA-M mit Anschlussstutzen (9) für externe Vakuum-Erzeugung