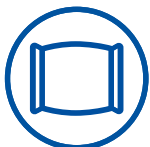


NEU

Sackgreifer PSSG

Der Allrounder zum schnellen und effizienten Heben von Säcken

Ob Papier-, Kunststoff- oder Gewebesäcke, prall gefüllt oder mit geringem Füllgrad: Der neue Sackgreifer PSSG von Schmalz greift Säcke unterschiedlichster Materialien und Geometrien prozesssicher und optimiert so Ihre Prozesse sowohl im manuellen als auch im automatisierten Handling.



Flexibler Griff

Prozesssichere Handhabung von Säcken unterschiedlicher Materialien und Geometrien



Hohe Standzeit

Das innovative Dichtelement sorgt für längere Standzeiten als herkömmliche Schwammgummi-Lösungen und vermeidet Verunreinigungen durch Abrasion



Modulares Design

Der PSSG besteht durch geringes Gewicht, einfache Integration mittels Zubehör und schnelle Wartung des Dichtelements



Einfacher Service

Der NFC-Tag ermöglicht schnellen Zugriff auf Ersatzteile und Zubehör sowie auf hilfreiche How-to-Videos

Sackgreifer PSSG

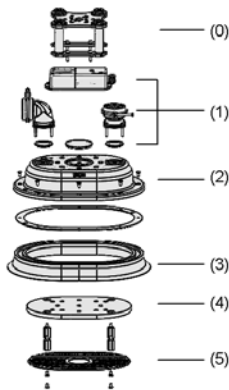
Abmessungen von 290 x 215 mm bis 405 x 305 mm

Anwendung

- Sackgreifer mit sehr geringem Gewicht für die Handhabung von Papier-, Kunststoff- und Gewebesäcken
- Handhabung von porösen, sackartigen Werkstücken sowie Handhabung von Säcken mit geringem Füllgrad
- Einsatz bei der automatisierten Handhabung von Säcken mit Industrierobotern oder Cobots
- Einsatz in der manuellen Sackhandhabung in Verbindung mit den Schlauchhebern JumboFlex und JumboErgo / JumboSprint



Einsatz für automatisiertes Handling am Roboter oder manuelle Handhabung mittels Vakuumschlauchheber



Systemaufbau Sackgreifer PSSG (Ausführung für automatisierte Handhabung)

Aufbau

- Das Modul (0) für die Greiferanbindung am Roboter ist in starrer Ausführung oder mit Floating Attachment (Höhenausgleich) verfügbar
- Schlauchstutzen (gerade/gewinkelt) für den Anschluss einer externen Vakuumerzeugung oder Wahl einer integrierten Vakuumerzeugung mittels SEP-Düsen (1)
- Leichtes Gehäuse aus glasfaserverstärktem Kunststoff (2)
- Innovatives Dichtelement (3) aus FDA-konformem Silikon oder verschleißfestem NBR
- Filtervlies (4) schützt das System vor Verunreinigung
- Einstellbares Abstützgitter (5) verhindert das Einziehen der Sackverpackung

Bestellschlüssel Sackgreifer PSSG für automatisierte Handhabung

PSSG 1	-	M 2	-	405x305 3	-	NBR-60 4	-	M6-IG 5
------------------	---	---------------	---	---------------------	---	--------------------	---	-------------------

1 – Kurzbezeichnung

Code	Ausführung
PSSG	Flach

2 – Bauform

Code	Ausführung
M	Externe Vakuumerzeugung
X	Interne Vakuumerzeugung

3 – Saugfläche

Code	LxB in mm
290x215...	290x215 bis
405x305	405x305

4 – Material

Code	Material
NBR-60	Nitril-Kautschuk
SI-55	Silikon

5 – Anschluss

Code	Anschluss
M6-IG	M6-IG

Sie suchen eine Lösung für die manuelle Handhabung von Säcken?

Unsere Handhabungsexperten unterstützen Sie bei der Auswahl der passenden Lösung aus Kransystem, Vakuumschlauchheber und Greifer. Sprechen Sie uns an, wir erstellen Ihnen gerne ein individuelles Angebot!