

# Célula de alta productividad, automatización completa y continua

Con 2 robots, 4 entradas de producto y 8 estaciones de paletizado.

Las torres de palets vacíos son depositadas por el operario sobre un transporte de rodillos que alimenta al almacén de palets, el cual se encargará de dosificarlos automáticamente al carro. En cada célula tenemos dos entradas de cajas, lo cual nos permite trabajar con dos formatos a la vez y con la posibilidad de girarlas o no.

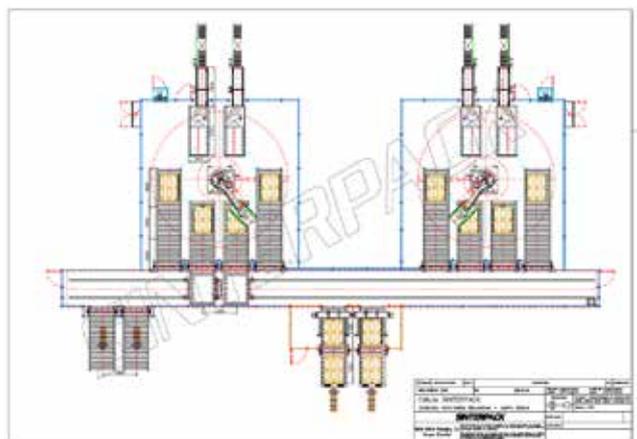
La garra se encarga de recoger cada fila y depositarla sobre el palet vacío que se sitúa en cada una de las cuatro estaciones de paletizado de cada célula. Una vez completada la carga del palet, la garra continúa paletizando en el siguiente puesto, donde espera un palet vacío. El palet lleno, se dirige hacia el carro por medio del transporte de rodillos bidireccional.

Una vez sobre el carro, éste se encargará de hacerlos llegar hacia las salidas de rodillos para su posterior enfardado y almacenado.



## Atributos y características

- ✦ Paletizado de hasta 50 cajas/min y 25 palets/h en las dos células
- ✦ Garra con capacidad para coger 1 o 2 filas de producto en función del patrón de paletizado y las dimensiones de las cajas.
- ✦ Paletizado para cajas cerradas, que no se deformen al aplicar presión lateral
- ✦ Dos estaciones de almacén de cartón para interlayers (opcional)



## Ventajas y beneficios

- ✦ Automatización completa y continuada en el tiempo
- ✦ Alta productividad y capacidad para manejar una amplia variedad de formatos tanto de cajas como de palets.
- ✦ Dos almacenes de palets y dos salidas de palet lleno, con puestos de paletizado dos a dos. Permite paletizar dos tamaños de palets a la vez.
- ✦ Cuatro entradas disponibles en las que podemos paletizar cuatro formatos de cajas simultáneamente.
- ✦ Carro doble, permite mejorar la productividad de los desplazamientos a lo largo de la célula.
- ✦ Garra de presión lateral nos permite mayor eficiencia en la línea.
- ✦ Posibilidad de mantenimiento en una de las células sin el paro del otro robot.