



Sverige

(12) Patentskrift

(10) SE 538 950 C2

(21) Patentansökningsnummer:	1450360-1	(51) Int.Cl.:	
(45) Patent meddelat:	2017-02-28	B65H 3/32	(2006.01)
(41) Ansökan allmänt tillgänglig:	2015-09-29	B25J 9/00	(2006.01)
(22) Ingivningsdag:	2014-03-28	B65H 5/08	(2006.01)
(24) Löpdag:	2014-03-28	B65H 31/30	(2006.01)
(30) Prioritetsuppgifter:	---		

(73) Patenthavare: Yaskawa Nordic AB, Box 504, 385 25 TORSÅS SE
 (72) Uppfinnare: Henrik CHRISTIANSEN, TORSÅS SE
 (74) Ombud: AWAPATENT AB, Box 99, 351 04, VÄXJÖ SE
 (54) Benämning: Förfarande och robotcell för hantering av buntar av flexibla substrat
 (56) Anförda publikationer: ---
 (57) Sammandrag:

Uppfinningen avser ett förfarande för hantering av buntar av flexibla substrat (14) med hjälp av ett gripdon (8) samt en robotcell (1) för genomförande av förfarandet. Gripdonet (8) är anordnat på en arm (6) av en robot (2) och har ett nedre finger och ett motsvarande övre finger. Förfarandet innefattar stegen att föra in det nedre fingret under ett bottensubstrat (14) av en bunt som vilar på en bas och det övre fingret ovanför ett toppsubstrat (14) av buntens och att gripa buntens genom fastklämning mellan det nedre och övre fingret. Med hjälp av gripdonet (8) och med början vid en buntframkant lyfts sedan hela buntens till ett nedåthängande läge och förflyttas till ett underlag (16). Där sänks buntens så att en buntbakkant, som är motsatt nämnda buntframkant, kommer i kontakt med underlaget (16). Slutligen läggs hela buntens ut på underlaget (16) med nämnda bottensubstrat (14) uppåt genom ytterligare sänkning och under horisontell förflyttning av gripdonet (8) i en botten-till-topp-substratriktning innan gripdonet (8) får frigöra buntens.

