CASE HISTORY
HANDHABUNG VON SCHINKEN

This document is property of Scaglia INDEVA S.p.A.; any partial or full reproduction without writtten authorization by the owner is prohibited.

HERAUSFORDERUNG

Die Hersteller von Würsten und Schinken sind im Allgemeinen mit automatischen Linien ausgestattet, die mit einer Verpackungsmaschine zum Verpacken von Schinken in ein Kunststoffnetz enden, wie die von Tecnobrianza in Italien hergestellte Maschine.
Alle 20 Sekunden gibt die Verpackungsmaschine 1 Haken mit 4 Bresaolas frei. Der Arbeiter muss den Haken nehmen und auf einen Wagen legen.
Das Gewicht jeder Bresaola variiert zwischen 4 kg und 12 kg für ein Gesamtgewicht, das zwischen 17 und 49 kg liegt, einschließlich des Gewichts des leeren Hakens.
Täglich ist es notwendig, etwa 4500/5000 Bresaol zu heben und zu bewegen; angesichts des hohen Gewichts der zu handhabenden Last, der Häufigkeit und Geschwindigkeit, mit der die Operation durchgeführt werden muss, ist es notwendig, dem Arbeitsplatz eine manuelle Hilfe für die Handhabung der Last zur Verfügung zu stellen, um den Aufwand für den Bediener zu reduzieren und die Sicherheit und Integrität des Systems zu gewährleisten.

Ein Elektrozug ist keine geeignete Lösung, weil er zu langsam ist und den Bediener zwingt, die Auf/Ab-Taste ständig gedrückt zu halten, was eine Lösung darstellt, die nicht der Ergonomie und Sicherheit des Systems entspricht.

Selbst ein pneumatischer Manipulator ist nicht ausreichend, um diese Anforderung zu erfüllen.
Ein pneumatischer Manipulator ist nicht selbstausgleichend und passt sich nicht automatisch an eine andere Last an.
Die Reaktionszeit des pneumatischen Manipulators auf die Änderung von Gewicht und Richtung ist nicht sofort und erfordert daher einen zusätzlichen Aufwand für den Bediener, der sich sehr oft entscheidet, den Manipulator nicht zu benutzen und dies manuell tut.

This document is property of Scaglia INDEVA S.p.A.; any partial or full reproduction without writtten authorization by the owner is prohibited.

LÖSUNG

**Die einzige Lösung für das Handling von Schinken in diesem Zusammenhang ist der Einsatz modernster Fördertechnik:
Eine intelligente INDEVA® Hebehilfsvorrichtung, ausgestattet mit einer elektronischen elektrischen Steuerung und einem Antriebssystem.**
Ein INDEVA® reagiert in Echtzeit auf die Intention des Bedieners und bewegt sich mit der Geschwindigkeit, die er benötigt: schnell oder langsam, mit beispielloser Genauigkeit.
Dies, kombiniert mit dem Fehlen von Knöpfen, die gedrückt werden müssen, ermöglicht es Ihnen, eine ausgezeichnete Geschmeidigkeit, natürliche und mühelose Bewegungen zu erreichen.
Ein INDEVA® ermöglicht einen vertikalen Hub von 2,8 m und ist sehr leicht zu bewegen, auch entlang der horizontalen Achse.
Er kann auf einer Säule montiert werden und für den Gelenkausleger sind verschiedene Längen erhältlich; oder er kann auf einem Brückenkran montiert werden.

This document is property of Scaglia INDEVA S.p.A.; any partial or full reproduction without writtten authorization by the owner is prohibited.