

Title (en)  
Automatic system for removing overwraps

Title (de)  
Automatisches Demontagesystem für Umverpackungen

Title (fr)  
Système automatique de démontage de surenveloppes

Publication  
**EP 1103468 A1 20010530 (DE)**

Application  
**EP 00125479 A 20001121**

Priority  
DE 19956273 A 19991123

Abstract (en)  
The opening and dismantling system has an external grip system (12, 12', 14, 14', 14, 14'') which can enter into a releasable connection with at least one of the side surfaces and/or at least one of the front surface of the packing from the outside, and by which this surface can be turned about a horizontal or vertical axis.

Abstract (de)  
Ein automatisches Handhabungs- bzw. Robotersystem mit elektronischer Steuerung von Antriebs- und Führungselementen und mit einer Vorrichtung zum Öffnen und Demontieren einer quaderförmigen Umverpackung, die eine rechteckige Bodenfläche (1) aufweist, an der Seitenflächen (2, 2') anhängen, die beim flachen Zuschnitt um horizontale Anlenkachsen verschwenkbar sind, wobei an den Seitenflächen wiederum Frontflächen (4, 4', 4'', 4''') angelenkt sind, die um vertikale Anlenkachsen verschwenkbar sind, und wobei die Frontflächen mit einer jeweils benachbarten Frontfläche und/oder mit Befestigungsmitteln fest verbunden sind, ist dadurch gekennzeichnet, daß die Vorrichtung zum Öffnen und Demontieren der Verpackung ein Außengreifsystem (12, 12', 14, 14', 14'', 14''') umfaßt, welches mit mindestens einer der Seitenflächen und/oder mindestens einer der Frontflächen eine lösbare Verbindung von der Außenseite der Verpackung eingehen kann, und mit welchem eine Verschwenkung der entsprechenden Seitenfläche bzw. Frontfläche um deren horizontale bzw. vertikale Anlenkachse herum bewirkt werden kann. Damit kann das bisher manuell erfolgende Öffnen und Demontieren voll automatisch erledigt werden, wobei auch eine Kopplung mit einer automatischen Entnahmeeinrichtung für das Füllgut ermöglicht wird und durch geringfügige Modifikationen derselben Vorrichtung auch ein automatisches Aufrichten und Montieren der Umverpackung aus einem flachen, ungefalteten Zuschnitt durchgeführt werden kann. <IMAGE>

IPC 1-7  
**B65B 69/00**

IPC 8 full level  
**B65B 69/00** (2006.01)

CPC (source: EP)  
**B65B 69/00** (2013.01)

Citation (applicant)  
• DE 29621591 U1 19980409 - EDELMANN CARL GMBH [DE], et al  
• DE 19635433 A1 19980305 - BOSCH GMBH ROBERT [DE]  
• DE 68910921 T2 19940414 - TETRA PAK LUND AB [SE]  
• DE 19720711 C2 19991021 - EDELMANN CARL GMBH [DE], et al  
• DE 19720650 A1 19981119 - FALLER KG AUGUST [DE], et al  
• DE 19720710 C2 19990923 - EDELMANN CARL GMBH [DE], et al

Citation (search report)  
• [A] FR 2765554 A1 19990108 - AMMI SARL [FR]  
• [PX] DE 20003962 U1 20000621 - FPT ROBOTIK GMBH & CO [DE]  
• [AD] DE 19720711 A1 19981126 - EDELMANN CARL GMBH [DE], et al  
• [AD] DE 29621591 U1 19980409 - EDELMANN CARL GMBH [DE], et al

Cited by  
EP3235746A1; ITUA20162846A1

Designated contracting state (EPC)  
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU MC NL PT SE TR

DOCDB simple family (publication)  
**EP 1103468 A1 20010530; EP 1103468 B1 20030604**; AT E242157 T1 20030615; DE 19956273 A1 20010607; DE 19956273 B4 20040311; DE 50002432 D1 20030710; ES 2199735 T3 20040301

DOCDB simple family (application)  
**EP 00125479 A 20001121**; AT 00125479 T 20001121; DE 19956273 A 19991123; DE 50002432 T 20001121; ES 00125479 T 20001121