

Title (en)

Method and device for inserting individual products into containers in a robot street

Title (de)

Verfahren und Vorrichtung zum Einlegen von Einzelprodukten in Behälter in einer Roboterstrasse

Title (fr)

Procédé et dispositif d'insertion de produits individuels dans des récipients dans une suite de robots

Publication

EP 2236424 A1 20101006 (DE)

Application

EP 09156668 A 20090330

Priority

EP 09156668 A 20090330

Abstract (en)

The process involves controlling the delivery of a next container (3) to be filled into the transposition area of the picker line by any picker (4a-4c). The picker which controls the delivery of the next container to be filled is determined by the number of products (2) currently introduced at the infeed of the picker line. The next container to be filled is delivered to transposition area, and the container in the foremost position is discharged when the picker that is currently controlling the delivery of the next container to be filled has reached the nominal filling level. An independent claim is included for a picker line apparatus.

Abstract (de)

In einem Verfahren zum Einsetzen von Einzelprodukten (2) in Behälter (3) mittels werden in einer Roboterstrasse (1) mit aus mindestens zwei Robotern (4a, 4b, 4c) Einzelprodukte (2) in einem Umsetzungsbereich der Roboterstrasse (1) einzeln ergriffen und in Behälter (3) eingesetzt. Die Einzelprodukte (2) und die Behälter (3) werden im Gegenstrom auf mindestens einer Transportvorrichtung (6) für die Einzelprodukte und auf mindestens einer Transportvorrichtung (7) für die Behälter (7) herantransportiert. Die Anlieferung eines nächsten zu befüllenden Behälters (3) in den Umsetzungsbereich wird dabei durch einen beliebigen Roboter (4a, 4b, 4c) gesteuert. Der Roboter (4a, 4b, 4c), welcher die Anlieferung des nächsten zu befüllenden Behälters (3) steuert, wird aus der Anzahl der gegenwärtig am Einlauf der Roboterstrasse (1) herangeführten Einzelprodukte (2) bestimmt.

IPC 8 full level

B65B 5/10 (2006.01); **B65B 5/12** (2006.01); **B65B 35/36** (2006.01)

CPC (source: EP US)

B65B 5/105 (2013.01 - EP US); **B65B 35/36** (2013.01 - EP US)

Citation (applicant)

- WO 2004113030 A1 20041229 - ABB AB [SE], et al
- DE 29817239 U1 19981126 - PAAL KG HANS [DE]
- EP 1352831 A1 20031015 - SIG PACK SYSTEMS AG [CH]
- EP 1160166 B1 20030604 - SIG PACK SYSTEMS AG [CH]
- FR 2754239 A1 19980410 - EURESCO [FR]
- EP 0856465 B1 20010905 - SCHUBERT GERHARD GMBH [DE]
- DE 4208818 C2 19940908 - HAENSEL OTTO GMBH [DE]
- EP 1226408 B1 20041215 - SCANVAEGT INT AS [DK]
- EP 1819994 B1 20081008 - SCANVAEGT INT AS [DK]
- EP 0781172 B1 20020724 - SCANVAEGT AS [DK]

Citation (search report)

- [DA] EP 0856465 A1 19980805 - SCHUBERT GERHARD GMBH [DE]
- [A] DE 102006061571 A1 20080703 - BOSCH GMBH ROBERT [DE]
- [A] EP 1717150 A1 20061102 - SCHUBERT GERHARD GMBH [DE]

Cited by

DE102011014697B4; EP2664553A2; EP2520497A1; EP2586712A1; US9908646B2; EP2471728B1

Designated contracting state (EPC)

AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO SE SI SK TR

Designated extension state (EPC)

AL BA RS

DOCDB simple family (publication)

EP 2236424 A1 20101006; **EP 2236424 B1 20160224**; US 2010242415 A1 20100930; US 8549818 B2 20131008

DOCDB simple family (application)

EP 09156668 A 20090330; US 73242010 A 20100326