



(11) **EP 2 298 514 B1**

(12) **EUROPÄISCHE PATENTSCHRIFT**

(45) Veröffentlichungstag und Bekanntmachung des
Hinweises auf die Patenterteilung:
22.08.2012 Patentblatt 2012/34

(51) Int Cl.:
B26D 7/32 (2006.01) B65G 47/53 (2006.01)

(21) Anmeldenummer: **10177268.9**

(22) Anmeldetag: **17.09.2010**

(54) **Verfahren und Vorrichtung zum Schneiden eines Lebensmittelstrangs in Scheiben**

Method and device for cutting a length of food into slices

Procédé et dispositif de coupe d'un tronçon d'aliments en tranches

(84) Benannte Vertragsstaaten:
**AL 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 SM TR**

(30) Priorität: **18.09.2009 DE 102009044048**

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
23.03.2011 Patentblatt 2011/12

(73) Patentinhaber: **Reifenhäuser, Uwe
57632 Flammersfeld (DE)**

(72) Erfinder: **Reifenhäuser, Uwe
57632 Flammersfeld (DE)**

(74) Vertreter: **Bauer, Dirk
Bauer Wagner Priesmeyer
Patent- und Rechtsanwälte
Grüner Weg 1
52070 Aachen (DE)**

(56) Entgegenhaltungen:
**EP-A1- 0 698 452 EP-A2- 0 868 982
WO-A1-00/59690 US-A- 3 842 698
US-A1- 2003 145 700**

EP 2 298 514 B1

Anmerkung: Innerhalb von neun Monaten nach Bekanntmachung des Hinweises auf die Erteilung des europäischen Patents im Europäischen Patentblatt kann jedermann nach Maßgabe der Ausführungsordnung beim Europäischen Patentamt gegen dieses Patent Einspruch einlegen. Der Einspruch gilt erst als eingelegt, wenn die Einspruchsgebühr entrichtet worden ist. (Art. 99(1) Europäisches Patentübereinkommen).

Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung gemäss Oberbegriffe der Ansprüche 1 und 8.

Stand der Technik

[0002] Ein Verfahren und eine Vorrichtung der vorgenannten Art sind beispielsweise aus der US-A-3842698 bekannt. Die Vorrichtung, wie sie in den Figuren 10 bis 14 der vorgenannten Druckschrift offenbart ist, verfügt über zwei Zwischenablagen, die aus entgegengesetzten Richtungen von jeweils einer Wartestellung neben dem Lebensmittelstrang-Querschnitt in ihre Aufnahmestellung unterhalb des Lebensmittelstrangs überführbar sind. Die zusätzlich zu einer Richtung senkrecht zur Vorschubrichtung auch in Vorschubrichtung verschiebbar gelagerten Zwischenablagen werden bei dem bekannten Verfahren dazu genutzt, jeweils eine vollständige Portion der abgeschnittenen Scheiben in vertikal übereinander gestapelter Form aufzunehmen, um diese sodann unter Zwischenschaltung eines Übergabeelements auf eine Fördereinrichtung, umfassend eine Mehrzahl umlaufender Riemchen, zu übergeben. Das Übergabeelement tritt von der dem Lebensmittelstrang abgewandten Unterseite der Fördereinrichtung in Zwischenräume zwischen benachbarten Riemchen ein und durchdringt gleichfalls Zwischenräume in der gabelförmigen Zwischenablage, um auf diese Weise an die Unterseite der gebildeten Portion heran gelangen und diese abstützend übernehmen zu können.

[0003] Die zwei Zwischenablagen werden eingesetzt, um den Vorschub des Lebensmittelstrangs kontinuierlich, das heißt ohne Unterbrechungen bei der Abfuhr fertiger Portionen durchführen zu können. Während ein Stapel sich noch auf der einen Zwischenablage befindet bzw. gerade von dem Übergabeelement übernommen wird, befindet sich die andere Zwischenablage bereits in einer Wartestellung bzw. einer unter den Querschnitt des Lebensmittelstrangs verschobenen Aufnahmestellung, so dass der Schneidvorgang ohne Unterbrechung fortgeführt werden kann.

[0004] Dies bringt nicht nur Vorteile in Bezug auf die Schneidleistung, die aufgrund der Kontinuität des Schneidvorgangs entsprechend hoch ist, sondern vermeidet auch eine grundsätzlich kritische Unterbrechung des Vorschubs. Schwankungen in der Vorschubgeschwindigkeit, insbesondere ein kurzzeitiges Abstoppen des Lebensmittelstrangs führen nämlich insbesondere bei weichen und verformbaren Lebensmitteln (z. B. Fleischwurst, Leberkäse, Bierschinken, Käse, o. ä.) aufgrund des materialinhärenten Schwingungsverhaltens im Bereich des Vorschubs zu Problemen. Aufgrund von Kaliberdüsen kurz oberhalb des Messers ist der Vorschub des Lebensmittelstrangs stark reibungsbehaftet. Hinzu kommt der sogenannte "Slip-Stick-Effekt", d. h. bei Überschreitung einer Vorschubkraft kommt es zu einem plötzlichen "Losbrechen", d. h. ruckartigem Verschieben,

des Lebensmittelstrangs. Aufgrund der hohen Dynamik sämtlicher Bewegungen, führen somit Longitudinal-Schwingungen am messerseitigen Ende des Gutsstrangs dazu, dass trotz eines gewollten Stopps der Lebensmittelstrang ein geringes Maß unterhalb der Messerebene vorsteht, was zum Abschneiden kleiner Lebensmittelstückchen ("Schnippeffekt") führt. Insbesondere bei Selbstbedienungsverpackungen in Verpackungsmaterial aus Klarsichtfolie werden derartige Scheibenbruchstücke als erheblicher optischer Mangel nicht akzeptiert. Die Gewährleistung eines kontinuierlichen unterbrechungsfreien Vorschubs ist daher eine wesentliche Voraussetzung für die Erzielung hoher Schneidleistungen sowie vor allem auch erstklassiger Schnittqualität in Bezug auf die stets gleiche Geometrie der abgeschnittenen Scheiben.

[0005] Während letztgenanntes Problem somit bei dem Verfahren gemäß der US-A-842698 gelöst ist, ist der konstruktive Aufwand bei genanntem Stand der Technik hoch und die Steuerungsalgorithmen zur Steuerung der Bewegungsabläufe der vielen Vorrichtungskomponenten kompliziert.

[0006] Darüber hinaus ist aus der DE 197 13 813 C1 eine Vorrichtung bekannt, die eine kontinuierliche Einzelstapelbildung aus einem mittels der Schneideinrichtung erzeugten Scheibenstrom erlaubt. Dabei wird im Gegensatz zu der vorgenannten US-A-3842698 mittels einer einzigen, als Stapelaufnehmer bezeichneten Zwischenablage ein Teilstapel gebildet, der zur weiteren Stapelbildung, d.h. zur Vollendung des jeweiligen Stapels, an eine als Portionierband bezeichneten Fördereinrichtung übergeben wird. Während der Fortführung und Vollendung der Stapelbildung auf dem Portionierband kann bei der bekannten Vorrichtung bereits eine Rückführung des Stapelaufnehmers in eine Position erfolgen (Warteposition), aus der er erneut zur Bildung eines nächsten Teilstapels in den Scheibenstrom eingeschossen werden kann (Aufnahmeposition).

[0007] Während bei den Verfahren bzw. Vorrichtungen gemäß den beiden vorgenannten Dokumenten lediglich vertikale Stapel von Scheiben als fertige Portionen erzeugt werden können, ist es allgemein bekannt, mittels einer Schneidvorrichtung auch eine geschindelte Scheibenanordnung zu erzeugen. Derartige Schindel können als lineare Reihe von sich teilweise überlappenden Scheiben aber auch als kreisförmige Schindel nach Art eines Fächers erzeugt werden. Grundsätzlich sind auch beliebige andere Ablagebilder denkbar, wobei bei den bekannten Vorrichtungen das Portionierband, auf dem unmittelbar nach dem Abtrennen der Scheiben deren Ablage bzw. die Portionserzeugung und Vollendung stattfinden, auch in eine Richtung quer zu der Vorschubrichtung bewegbar sein kann. Sollen lediglich lineare Schindelanordnungen erzeugt werden, so reicht die bloße Förderrichtung des Portionierbandes aus. Sollen auch kompliziertere Ablagebilder verwirklicht werden, so kann z.B. das Förderband in eine Richtung quer zu dessen Transportrichtung verschoben werden.

[0008] Als unbefriedigend bei den bekannten Verfahren zur geschindelten Scheibenablage wird es angesehen, dass die Leistungsfähigkeit vergleichsweise gering ist, weil vor dem Beginn einer neuen Schindelportion erst die zuvor vollendete Schindelportion unterhalb des Querschnitts des Lebensmittelstrangs entfernt sein muss, um Kollisionen mit der nächstfolgenden Scheibe zu vermeiden. Aus diesem Grunde sind lediglich vergleichsweise geringe Drehzahlen des Schneidmessers möglich. Wie bereits weiter oben dargelegt, ist ein Stoppen des Vorschubs oder auch eine Verlangsamung der Drehzahl des Messers aufgrund der hohen Dynamik derartiger Schneidvorgänge kein gangbarer Weg.

[0009] Schließlich ist aus der EP 0 698 452 A1 noch ein Verfahren und eine dazugehörige Vorrichtung zum Schneiden eines Lebensmittelstrangs in Scheiben bekannt, bei dem die fertigen Scheiben temporär auf einer Art Zwischenablage abgelegt werden. Nach Fertigstellung einer Portion auf der Zwischenablage, wird diese an eine Fördereinrichtung übergeben.

Aufgabe

[0010] Ausgehend von dem Verfahren der eingangs genannten Art liegt der Erfindung die Aufgabe zugrunde, ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Schneiden eines Lebensmittels in Scheiben vorzuschlagen, bei dem sich anstelle der Bildung vertikaler Scheibenstapel auch andere Ablagebilder erzielen lassen.

Lösung

[0011] In verfahrenstechnischer Hinsicht wird die vorgenannte Aufgabe, ausgehend von einem Verfahren der eingangs beschriebenen Art, dadurch gelöst, dass auf der Zwischenablage aus den abgeschnittenen Scheiben eine geschindelte Scheibenanordnung erzeugt wird, wobei die Zwischenablage quer zur Vorschubrichtung bewegt wird. Die Portion wird dabei in einem unvollendeten Zustand von der Zwischenablage an die Fördereinrichtung übergeben, wobei die übergebene Portion nachdem sie von der Fördereinrichtung übernommen wurde, durch Abschneiden und Hinzufügen mindestens einer weiteren Scheibe vollendet und anschließend ausgetragen wird. Das erfindungsgemäße Verfahren verbindet somit die zeitlichen Vorteile, d.h. die hohe Schneidleistung, bei der Verwendung einer Zwischenablage, auf der die Scheiben vorübergehend angeordnet werden, mit der optischen Attraktivität einer geschindelten Scheibenanordnung. Unter einer geschindelten Scheibenanordnung im Sinne der vorliegenden Anmeldung sollen dabei alle denkbaren Ablagebilder verstanden werden, bei denen die Scheiben nicht einen vertikal ausgerichteten Scheibenstapel mit stets miteinander fluchtenden Scheibenrändern bilden. Mit einem Schindel im Sinne dieser Anmeldung ist somit auch ein Fächer, eine geschuppte Anordnung oder auch eine teilweise mäandrierende Ablage derselben Scheibe zu verstehen, so dass insgesamt eine

Lufteinschlüsse aufweisenden und daher voluminöse Scheibenportion erzeugt wird, was insbesondere bei hauchdünnen Scheiben praktiziert wird, um später deren Trennung voneinander zu erleichtern.

[0012] Die Erzeugung einer fertigen Portion erfolgt somit in zwei Phasen, nämlich einer Phase, in der (zunächst) die Zwischenablage als Stützorgan für die im Entstehen begriffene Portion dient. Nach einer gewissen Zeit, das heißt der Erzeugung einer gewissen Anzahl von Scheiben der aktuell im Entstehen begriffenen Portion, wird diese bei laufendem Schneidvorgang, das heißt, insbesondere auch bei unverändert fortgesetztem Vorschub und unveränderter Rotation des Messers auf die Fördereinrichtung übergeben, was deshalb unkritisch ist, weil die Ablage, das heißt Hinzufügung weiterer Scheiben auf der Oberseite der Portion erfolgt, wohingegen der Wechsel in der Abstützung von der Zwischenablage zu der Fördereinrichtung auf der Unterseite stattfindet und daher so gestaltet werden kann, dass er keinerlei Störungen auf der Oberseite der entstehenden Portion bewirkt.

[0013] Folglich wird der apparative Aufwand ebenso reduziert, wie die Anforderungen an die Steuerung, da im Vergleich mit der US-A-3842698 wiederum auf ein dort vorhandenes Bauteil verzichtet werden kann, nämlich die zweite Zwischenablage. Dadurch dass bei dem erfindungsgemäßen Verfahren die Zwischenablage während des Erzeugens einer Portion, das heißt vor deren Vollendung, frei wird, das heißt für die aktuelle Portion nicht mehr benötigt wird, ist es möglich, die Zwischenablage bereits während der Vollendung der aktuellen Portion in die Wartestellung zu bringen, um sie nach Vollendung der aktuellen Portion rasch in die Auffangposition für die erste Scheibe der nächsten Portion bringen zu können.

[0014] Das erfindungsgemäße Verfahren kommt vorzugsweise mit einer einzigen Zwischenablage aus und eine Mehrzahl von Scheiben, d.h. eine Teilportion, wird gemeinsam, d.h. alle Scheiben mehr oder weniger gleichzeitig und zusammenhängend von der Zwischenablage unmittelbar, d.h. ohne Zwischenschaltung eines aus der US-A-3846698 bekannten separaten Übergabeelement übergeben. Hierdurch wird der Aufwand bei der Herstellung einer Vorrichtung zur Durchführung des erfindungsgemäßen Verfahrens nicht unerheblich reduziert. Es wird aber nicht nur der konstruktive Aufwand minimiert, sondern die Erfindung vereinfacht auch die Steuerung bei der vorrichtungstechnischen Umsetzung des neuen Verfahrens, da die komplizierte Abstimmung zwischen Zwischenablage und Übergabeelement einerseits und Übergabeelement und Fördereinrichtung andererseits reduziert wird auf eine Abstimmung zwischen Zwischenablage und Fördereinrichtung.

[0015] Eine besonders einfache Übergabe abgeschnittener Scheiben von der Zwischenablage auf die Fördereinrichtung wird dann ermöglicht, wenn Tragelemente der Zwischenablage bei der Übergabe in Zwischenräume zwischen benachbarten Riemchen der För-

dereinrichtung eintreten, wobei eine die Scheiben abstützende Oberfläche der Tragelemente nach der Übergabe unterhalb einer die Scheiben tragenden Oberfläche der Riemchen der Fördereinrichtung angeordnet ist. Durch das vorgenannte Eintauchen findet ein Wechsel der Abstützung der Scheiben von der Zwischenablage auf die Fördereinrichtung statt.

[0016] Die Erfindung weiter ausgestaltend wird vorgeschlagen, dass die Zwischenablage eine aus translatorischen Bewegungsabschnitten zusammengesetzte Bewegung entlang einer in sich geschlossenen Bahnkurve ausführt, wobei sie

- ausgehend von einer Wartestellung, in der sie sich außerhalb einer Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs in eine zu einer Längsachse des Lebensmittelstrangs senkrechten und die Oberfläche der Tragelemente enthaltenen Ebene befindet,
- im Wesentlichen parallel zu der vorgenannten Ebene in eine erste Aufnahmestellung bewegt wird, in der eine erste Scheibe einer neuen Portion aufgenommen wird,
- anschließend sukzessiv in nachfolgende Aufnahmestellungen bewegt wird, in denen sie zu Erzeugung des jeweils gewünschten Ablagebildes der Scheiben und zur Aufnahme der jeweils folgenden Scheibe gegenüber der vorangegangenen Aufnahmestellung in Vorschubrichtung des Lebensmittelstrangs und/oder senkrecht zu der Vorschubrichtung des Lebensmittelstrangs verschoben ist,
- nach Aufnahme einer vorbestimmten Zahl von Scheiben eine Entleerungsstellung einnimmt, in der die Zwischenablage und die Fördereinrichtung sich, in Vorschubrichtung betrachtet, relativ zueinander soweit bewegt haben, dass die Scheiben den Kontakt zu der Oberfläche der Tragelemente verloren haben und stattdessen in Kontakt mit der Oberfläche der Riemchen der Fördereinrichtung getreten sind,
- und schließlich wieder in die Wartestellung überführt wird, ohne dabei mit den Tragelementen die Ebene der Oberfläche der Riemchen der Fördereinrichtung im Bereich der Riemchen zu berühren.

[0017] Die Übergabe abgeschnittener Scheiben von der Zwischenablage auf das Förderband lässt sich vorteilhafterweise im Wege einer in Vorschubrichtung verlaufenden Relativbewegung zwischen der Zwischenablage und der Fördereinrichtung erzielen. Dabei kann bei stillstehender Fördereinrichtung die Zwischenablage entsprechend weit abgesenkt werden oder aber bei stillstehender Zwischenablage die Fördereinrichtung in Vorschubrichtung aufwärts auf den Lebensmittelstrang zu bewegt werden. Auch eine Kombination der beiden vorgenannten Bewegungsarten ist möglich, wobei sich dann

- mit Bezug auf ein stillstehendes Maschinengestell - die Zwischenablage und die Fördereinrichtung in vertikale Richtung aufeinander zu bewegen.

[0018] Während des Schneidbetriebs wird bei der Erzeugung einfacher vertikaler (ungeschindelter) Scheibenstapel (was bei einer erfindungsgemäßen Vorrichtung gleichwohl möglich ist) die Fördereinrichtung (bzw. zuvor auch die Zwischenablage) mit jeder neu hinzukommenden Scheibe sukzessiv um das Dickenmaß der Scheibe abgesenkt, um während des gesamten Schneidvorgangs einen konstanten Abstand zwischen der Schnittebene des Messers und der Ablagefläche für die neu entstehende Scheibe (in Form der Oberfläche der Zwischenablage oder der Oberfläche der letzten bereits abgeschnittenen Scheibe) zu erreichen. Eine derartige Absenkung ist auch bei der erfindungsgemäßen Schindelerzeugung auf der Zwischenablage möglich und insbesondere bei Schindeln mit größerer Dicke (in Vorschubrichtung betrachtet) sinnvoll.

[0019] Um im Moment der Aktivierung der Zwischenablage zur Aufnahme der ersten Scheibe einer neuen Portion ein rasches "Einschießen" der Zwischenablage zu ermöglichen, ist es sinnvoll, dass sich diese in ihrer Wartestellung mit der Oberfläche ihrer Tragelemente in der selben Ebene befindet, wie die dem Lebensmittelstrang zugewandte Oberfläche der letzten vollständig abgeschnittenen Scheibe auf der Fördereinrichtung. Bei fortgesetztem Absenken der Fördereinrichtung (kontinuierlich oder schrittweise) wird sodann im nächsten Moment gerade soviel vertikaler Raum oberhalb der bereits abgeschnittenen und etwas weiter abgesenkten Scheiben erzeugt, dass die Zwischenablage quer zur Vorschubrichtung in den Strangquerschnitt eingeführt werden kann.

[0020] Um hinreichend Zeit zum "Einschießen" der Zwischenablage in den Strangquerschnitt zu besitzen, kann die Zwischenablage die Wartestellung erst dann verlassen, wenn das Messer bereits mit dem Abschneiden einer nächsten Scheibe begonnen hat und sich bereits innerhalb des Querschnitts des Lebensmittelstrangs befindet. Bei besonders kritischen zeitlichen Verhältnissen, d. h. bei einer hohen Schneidfrequenz und entsprechend hohen Schneidleistung, kann die Zwischenablage bei ihrer Bewegung in eine Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs in eine zu der Vorschubrichtung senkrechte Ebene sogar einen bereits durch die Schwerkraft bedingt herabhängenden oder gar auf der zuvor abgeschnittenen Scheibe aufliegenden Teil der aktuell im Entstehen begriffenen Scheibe mit der Oberfläche ihrer Tragelemente wieder anheben. Auf diese Weise wird eine sich bereits anbahnende Ablage der neuentstehenden Scheibe auf den Scheiben der vorangegangenen Portion durch das Überführen der Zwischenablage in die Aufnahmestellung wieder rückgängig gemacht, um die aktuell entstehende Scheibe der neuen Portion, das heißt der Zwischenablage, zuzuordnen. Wichtig ist es in diesem Zusammenhang, dass das Messer einerseits und die Zwischenablage andererseits von

entgegen gesetzten Seiten her in den Querschnitt des Lebensmittelstrangs eintreten.

[0021] In vorrichtungstechnischer Hinsicht wird die zugrunde liegende Aufgabe dadurch gelöst, dass die Zwischenablage so quer zur Vorschubrichtung des Lebensmittelstrangs bewegbar ist, dass auf ihr eine zumindest abschnittsweise linear geschindelte Scheibenanordnung erzeugbar ist und die Zwischenablage die Form einer Gabel aufweist, die aus einer Vielzahl paralleler Tragelemente gebildet ist, die in Zwischenräume zwischen benachbarten Riemchen der Fördereinrichtung eintreten, um die Portion in einem unvollendeten Zustand von der Zwischenablage an die Fördereinrichtung übergeben zu können, wobei die übergebene Portion, nachdem sie von der Fördereinrichtung übernommen wurde, durch Abschneiden und Hinzufügen mindestens einer weiteren Scheibe vollendet und anschließend ausgetragen wird.

[0022] Dies ist bei den bekannten Vorrichtungen entweder wegen eines Mangels an hinreichender Fläche auf der Zwischablage oder wegen nicht gegebener Bewegungsmöglichkeit nicht realisierbar. Vorzugsweise ist die Zwischenablage von einer Aufnahmestellung, in der von ihr die erste Scheibe einer neuen Portion aufnehmbar ist, im Zuge der Erzeugung einer geschindelten Scheibenablage sukzessive weiter von einer Wartestellung entfernbar, in der sie sich vollständig außerhalb einer Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs in eine zu der Schneidebene parallele Ebene befindet.

[0023] Die erfindungsgemäße Vorrichtung bedingt in diesem Fall zwar einen gegenüber dem Bewegungszyklus, wie er zum bloßen zwischenzeitlichen Aufnehmen vertikaler Scheibenstapel nötig ist, eine Erweiterung der Bewegungsmöglichkeit der Zwischenablage in die Richtung, in die die vollendete Portion später typischerweise ausgetragen wird, und zwar unter Verwendung der Fördereinrichtung. Jedoch erlaubt die erfindungsgemäße Vorrichtung eine besonders hohe Schneidleistung, da der Einschießweg (Strecke zwischen der Warteposition und der Aufnahmeposition) minimiert wird und das spätere sukzessive Weiterbewegen der Zwischenablage in dieselbe Richtung wie der Einschießvorgang erfolgt, jedoch mit entsprechender zeitlicher Verzögerung - entsprechend dem Anfall der folgenden Scheiben - stattfinden kann. Bei der alternativen Vorgehensweise, bei der der Einschießweg vergrößert wäre und beim folgenden Aufbau des Schindels bereits wieder eine Umkehr der Bewegungsrichtung stattfindet, ist nachteiliger Weise bei gleicher Einschießgeschwindigkeit der Zeitbedarf bei der Zwischenablage zum Erreichen der Auffangposition (entsprechend des verlängerten Weges) größer.

[0024] Die erfindungsgemäße Vorrichtung realisiert somit im Anschluss an das Einschießen keine Umkehr der Bewegungsrichtung der Zwischenablage während des Vorgangs des anschließenden Schindelns. Die Bewegungsumkehr findet erst statt, wenn nach Übergabe einer Teilportion von der Zwischenablage auf die Fördereinrichtung die Zwischenablage wieder aus dem Strang-

querschnitt herausbewegt werden muss, wobei der dann verlängerte Weg (gegenüber einem Verfahren mit Bewegungsumkehr unmittelbar im Anschluss an das Erreichen der Aufnahmeposition) unkritisch ist, weil bis zur Vollendung der jeweiligen Portion noch hinreichend Zeit zur Verfügung steht, um die Zwischenablage in die Wartestellung zurück zu überführen.

[0025] Gemäß einer Ausgestaltung der erfindungsgemäßen Vorrichtung sind eine Mehrzahl abgeschnittener Scheiben gemeinsam von der Zwischenablage unmittelbar auf die Fördereinrichtung übergebbar. Der Vorteil liegt hier wiederum in der Möglichkeit des Verzichts auf ein separates Übergabeelement, wie dies in der US 3842698 beschrieben ist.

[0026] Eine Weiterbildung der erfindungsgemäßen Vorrichtung besteht darin, dass die Zwischenablage Tragelemente besitzt, die so angeordnet sind, dass sie in Zwischenräumen zwischen benachbarten Riemchen der Fördereinrichtung positionierbar sind, wobei eine durch die Oberfläche der Tragelemente definierte Ebene parallel zu einer durch die Oberfläche der Riemchen der Fördereinrichtung definierte Ebene verläuft. Durch die Parallelität der vorgenannten Ebenen wird die Übergabe der Scheiben von der Zwischenablage auf die Riemchen besonders schonend gestaltet, wodurch eine sehr hohe Qualität der Ablagegeometrie erzielt wird. Vorzugsweise ist die Zwischenablage gabelförmig gestaltet und die Tragelemente sind zinkenförmig ausgebildet und an einem Tragbalken angeordnet, vorzugsweise damit verschweißt.

[0027] Um eine hohe Dynamik bei der Bewegung der Zwischenablage zu ermöglichen, sollte die Masse der stark zu beschleunigenden Zwischenablage möglichst gering gehalten werden. Dies gilt insbesondere deshalb, weil die Zwischenablage bedingt durch die Schindelablage deutlich größer (länger und/oder breiter) sein muss, als bei der bloßen Stapelbildung. Aus diesem Grunde sollte die in Vorschubrichtung gemessene Höhe der Tragelemente kleiner als die doppelte, vorzugsweise kleiner als die 1,5-fache, Dicke der abzuschneidenden Scheiben sein, insbesondere kleiner als 10 mm, vorzugsweise als 8 mm, weiter vorzugsweise zwischen 4 mm und 6 mm liegen. Die Masse der Zwischenablage sollte weniger als 0,5 kg, vorzugsweise kleiner als 0,3 kg betragen. Als Werkstoff für die Zwischenablage, insbesondere der Tragelemente kommt neben Edelstahl oder Leichtmetall-Legierungen auch faserverstärkter Kunststoff, insbesondere unter Verwendung von Karbonfasern, in Frage.

[0028] In konstruktiver Hinsicht ist es von Vorteil, wenn die Zwischenablage in einem Auffangrahmen senkrecht zu der Vorschubrichtung verschiebbar gelagert ist und der Auffangrahmen an ein Maschinengestell in Vorschubrichtung verschiebbar gelagert ist, wobei der Auffangrahmen zwei seitlich neben der Fördereinrichtung angeordnete Linearführungen für die Zwischenablage aufweist. Unter Auffangrahmen im Sinne der vorliegenden Anmeldung ist dabei nicht zwingend eine in sich geschlossene Ausführung von Streben zu verstehen. Viel-

mehr ist insbesondere auch eine dreiseitig, d. h. U-förmige Anordnung von Streben damit gemeint, was sinnvoll ist, um Lagereinrichtungen für die Zwischenablage zu beiden Seiten neben der Fördereinrichtung realisieren zu können. Bei den Linearführungen kommt insbesondere auch ein Antrieb mit Hilfe eines Synchronriemens in Frage, der sich durch einen schlupffreien Lauf auch bei größter Dynamik der Bewegung auszeichnet.

[0029] Typischerweise wird die Fördereinrichtung von einer gleichfalls in Form eines Bandes mit einer Mehrzahl parallel zueinander verlaufender Riemchen gebildeten Austrageeinrichtung gefolgt. Um bei einer Verschiebung der Fördereinrichtung, insbesondere auch deren der Austrageeinrichtung zugewandten Seite, einen stetigen Übergang zwischen Fördereinrichtung und Austrageeinrichtung gewährleisten zu können, kann die Fördereinrichtung gemeinsam mit der Austrageeinrichtung an einem Austragerahmen gelagert sein, welcher wiederum an einem Maschinengestell verstellbar, insbesondere verschiebbar und/oder schwenkbar gelagert ist.

[0030] Um auf der Zwischenablage hinreichend Platz auch für eine Erzeugung langgestreckter Schindel (Teilportion) vor ihrer Übergabe auf die Fördereinrichtung realisieren zu können, sollten die Tragelemente der Zwischenablage eine senkrecht zur Vorschubrichtung gemessene Länge besitzen, die mindestens der doppelten, vorzugsweise mindestens der dreifachen, senkrecht zur Vorschubrichtung gemessenen Breite der abgeschnittenen Scheiben entspricht.

[0031] Um in der häufig zeitkritischen Phase des "Einschießens" der Zwischenablage zeitliche Probleme zu vermeiden, sollte die Zwischenablage - ausgehend von ihrer Wartestellung - in die selbe Richtung in eine Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs in eine Ebene, die von den Tragelementen der Zwischenablage gebildet ist, einföhrbar sein, wie die abgeschnittenen Scheiben von der Fördereinrichtung abföhrbar sind.

[0032] Dem gleichen Zweck einer zeitlichen Entspannung des Schneidvorgangs dient die Maßnahme, wonach die Zwischenablage von einer Seite her in eine Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs in eine Ebene, die durch die Oberfläche der Tragelemente der Zwischenablage gebildet ist, eintritt, die einer Seite gegenüberliegt, an der sich eine im Entstehen befindliche Scheibe durch die Schwerkraft bedingt von dem Lebensmittelstrang ablöst.

Ausführungsbeispiel

[0033] Die Erfindung wird nachfolgend an Hand eines Ausführungsbeispiels einer Vorrichtung, das in der Zeichnung dargestellt ist, näher erläutert.

[0034] Es zeigt:

Figur 1 eine perspektivische Ansicht eines Teils einer Vorrichtung zum Schneiden eines strangförmigen Lebensmittels mit einer vollendeten Portion aus geschindelten Schei-

ben auf einer Fördereinrichtung und mit einer Zwischenablage in einer Wartestellung,

Figur 2

5

wie Figur 1 mit der vollendeten Portion bei der Übergabe von der Fördereinrichtung auf eine Austrageeinrichtung und mit der Zwischenablage, mit einer abgeschnittenen Scheibe in einer Auffangstellung,

Figur 3

10

wie Figur 2, jedoch mit der vollendeten Portion auf der Austrageeinrichtung und mit zwei Scheiben auf der Zwischenablage,

Figur 4

15

wie Figur 3, jedoch mit drei Scheiben auf der Zwischenablage,

Figur 5

20

wie Figur 4, jedoch nach Übergabe einer neuen vollendeten Portion auf die Fördereinrichtung und mit der Zwischenablage in einer Zwischenstellung zwischen der Entleerungsstellung und der Wartestellung,

Figur 6

25

eine Seitenansicht der Vorrichtung gemäß den Figuren 1 bis 5, einschließlich der oberhalb der Fördereinrichtung befindlichen Vorschubeinrichtung nebst eines darin angeordneten Lebensmittelstrangs, sowie der Schneideinrichtung, wobei sich eine vollendete Portion aus gestapelten Scheiben auf der Fördereinrichtung befindet und die Zwischenablage in der Wartestellung,

Figur 7

30

wie Figur 6, jedoch mit der vollendeten Portion in einer auf der Fördereinrichtung seitlich verschobenen Position und der Zwischenablage in einer ersten Auffangstellung,

Figur 8

35

wie Figur 7, jedoch mit der vollendeten Position bei der Übergabe von der Fördereinrichtung auf die Austrageeinrichtung und der Zwischenablage in einer zweiten Auffangstellung.

Figur 9

40

wie Figur 8, jedoch mit der vollendeten Portion auf der Austrageeinrichtung und der Zwischenablage in einer dritten Auffangstellung,

Figur 10

45

wie Figur 9, jedoch mit der vollendeten Portion in einer verschobenen Position auf der Austrageeinrichtung und der Zwischenablage in einer vierten Auffangstellung und

Figur 11

50

wie Figur 10, jedoch mit der nächsten vollendeten Portion auf der Fördereinrichtung und der Zwischenablage wieder in der Wartestellung.

[0035]

Eine in den Figuren 1 bis 5 ausschnittsweise in

einer perspektivischen Ansicht und in den Figuren 6 bis 10 in einer Seitenansicht gezeigte Vorrichtung 1 zum Schneiden eines Lebensmittelstrangs 2 (zum Beispiel Wurst, Käse o.ä.) besitzt eine nur in den Figuren 6 bis 11 dargestellte Schneideinrichtung 3, die ein um eine Drehachse 4 rotierendes Messer 5, beispielsweise in Form eines Sichelmessers, alternativ aber auch in Form eines planetenartig an einem Schwingarm rotierenden Kreismessers, aufweist. Eine Schneidkante 6 definiert durch die Rotation eine Schneidebene 7, die senkrecht zu einer Längsachse 8 des Lebensmittelstrangs 2 ausgerichtet ist. Die Längsachse 8 verläuft parallel zu der durch einen Pfeil 9 veranschaulichten Vorschubrichtung, in die der Lebensmittelstrang 2 mit Hilfe einer nur schematisch dargestellten Vorschubeinrichtung 10 auf das Messer 5 der Schneideinrichtung 3 vorgeschoben wird. Die Vorschubeinrichtung 10 besitzt an ihrem oberen Ende eine in Vorschubrichtung (Pfeil 9) verschiebbare Greifereinrichtung 11, deren Greiferhaken 12 in das dem Messer 5 abgewandte hintere Ende des Lebensmittelstrangs 2 eingegraben sind und somit eine Formschluss-Verbindung bilden. Sowohl die Greifereinrichtung 11 als auch zwei nicht näher dargestellte Vorschubbänder, die den Lebensmittelstrang 2 seitlich unterstützen und bedarfsweise mit Formschlussmitteln (Spikes) zur Verhinderung eines Schlupfes ausgerüstet sind, besitzen eine Ausgestaltung nach dem Stand der Technik und bedürfen an dieser Stelle keiner näheren Erläuterung. Im Ergebnis kann jedenfalls der Lebensmittelstrang 2 mit Hilfe der Vorschubeinrichtung 10 mit großer Präzision in Vorschubrichtung (Pfeil 9) vorgeschoben werden, was zur Erzielung einer hohen Genauigkeit bei der Geometrie der abzuschneidenden Scheiben bedeutsam ist.

[0036] Auf einer dem Lebensmittelstrang 2 und der Vorschubeinrichtung 10 abgewandten Seite der Schneidebene 7 befinden sich nebeneinander und einander teilweise überlappend eine Austrageeinrichtung 13, eine Fördereinrichtung 14 und eine Zwischenablage 15. Die Zwischenablage 15 besitzt die Form einer Gabel und weist eine Vielzahl parallel und äquidistant zueinander angeordneter zinkenförmiger Tragelemente 16 und einen senkrecht zu den Tragelementen verlaufenden und mit letzteren verbundenen Tragbalken 17 auf. Die Zwischenablage 15 ist in einem Auffangrahmen 18 gelagert und zwar so, dass sie senkrecht zu der Vorschubrichtung, das heißt parallel zu der Schneidebene 7 verschiebbar ist. Hierzu ist der Tragbalken 17 an beiden Längsenden in jeweils einer Linearführung 19 gelagert, die sich jeweils im Inneren einer Längsstrebe 20 des Auffangrahmens 18 befindet. Der Antrieb der Zwischenablage 15 in Richtung der Linearführungen 19 erfolgt mit Hilfe jeweils eines Synchronriemens 21, der beidseitig der Zwischenablage 15 mittels eines Kopplungselements mit dem Tragbalken 17 verbunden ist.

[0037] Der Auffangrahmen 18 ist als solcher in eine Richtung (Doppelpfeil 22) parallel zu der Vorschubrichtung (Pfeil 9) verschiebbar innerhalb eines in Figur 1 schematisch, in Figur 6 jedoch nicht näher dargestellten

Maschinengestells 23 verschiebbar. Die Verstellbarkeit erfolgt beispielsweise mit Hilfe eines hydraulisch oder pneumatisch betätigter Zylinder 24 an denen jeweilige Kolbenstange 25 ein Unterteil 26 des Auffangrahmens 18 angeschlossen ist. Wie sich aus Figur 1, in der nur die in Wirklichkeit gekröpft ausgebildeten Kolbenstangen 25 (die in den Figuren 6 bis 11 der Einfachheit halber lediglich gradlinig dargestellt sind) sichtbar sind, ergibt, erfolgt die Lagerung und Verstellung des Auffangrahmens 18 mit Hilfe von zwei Zylindern 24 in den Figuren 6 bis 11 (nicht sichtbar) und zwei zugehörigen Kolbenstangen 25, die an gegenüberliegenden Seiten des Auffangrahmens 18 angreifen. In den Figuren nicht näher dargestellt, ist ein hinter einer Abdeckung 27 des Auffangrahmens 18 angeordneter Servoantrieb zur Verschiebung der Zwischenablage 15 mittels der Synchronriemen 21.

[0038] Die Fördereinrichtung 14 enthält eine Vielzahl von äquidistant zueinander angeordnete und auf ihrer Oberseite eine gemeinsame Förderebene 28 bildenden Riemchen 29, die um zwei Ringnuten für die Riemchen 29 aufweisende Umlenkwalzen 30, 31, von denen eine mittels eines Servoantriebs antreibbar ist, geführt sind. Der lichte Abstand zwischen benachbarten Riemchen 29 ist geringfügig größer als die senkrecht zur Längserstreckung der gabelförmigen Tragelemente 16 gemessenen Breite der Tragelemente 16. Da das Teilungsmaß der Riemchen 29 der Fördereinrichtung 14 dem Teilungsmaß der Tragelemente 16 der Zwischenablage 15 entspricht, kann letztere daher in die Zwischenräume zwischen benachbarten Riemchen eintauchen, was für die weiter unten beschriebene Übergabe abgeschnittener Scheiben von der Zwischenablage 15 auf die Fördereinrichtung 14 entscheidend ist.

[0039] Die Austrageeinrichtung 13 umfasst ebenso wie die Fördereinrichtung 14 eine Mehrzahl von Riemchen 32, deren Breite jedoch erheblich größer ist als die der Riemchen 29 der Fördereinrichtung 14. Eine Umlenkwalze 33 der Austrageeinrichtung 13 ist so nah an der Umlenkwalze 30 der Fördereinrichtung 14 angeordnet, dass die Riemchen 29, 32 nicht miteinander kollidieren, wobei eine störungsfreie und die Scheibenanordnung nicht beeinträchtigende Übergabe von der Fördereinrichtung 14 auf die Austrageeinrichtung 13 sichergestellt ist.

[0040] Die Austrageeinrichtung 13 ist in einem Austragerahmen 34 gelagert, welcher um die Drehachse einer Umlenkwalze 35 schwenkbar in dem Maschinengestell 23 gelagert ist. Das der Umlenkwalze 33 der Austrageeinrichtung 13 zugeordnete Ende der Austrageeinrichtung 13, ist mit einem in Figur 1 von einem Maschinengehäuse verdeckten in Figur 6 jedoch sichtbaren weiteren Zylinder 36 (hydraulisch oder pneumatisch betätigt) bzw. dessen Kolbenstange 37 verbunden. Ein Ausfahren der Kolbenstange 37 aus dem Zylinder 36 bewirkt dabei sowohl ein Nach-Oben-Schwenken des Austragerahmens 34 als auch eine Parallelverschiebung der Fördereinrichtung 14, die gleichfalls mit der Kolbenstange 37

gekoppelt ist. Aufgrund der Parallelität einer Längsachse 38 des Zylinders 36 mit der Vorschubrichtung (Pfeil 9) und einer entsprechenden Anbindung der Fördereinrichtung 14 an die Kolbenstange 37 verbleibt eine von der Oberfläche der Riemchen 29 gebildete Aufnahmeebene 39 der Fördereinrichtung 14 stets in ihrer parallelen Ausrichtung zu der Schneidebene 7, das heißt senkrecht zu der Vorschubrichtung (Pfeil 9). Aufgrund der gelenkigen Verbindung zwischen Fördereinrichtung 14 und Austrageeinrichtung 13, verändert sich der zwischen der Aufnahmeebene 39 und einer von der Oberfläche der Riemchen 32 gebildeten Austrageebene 40 eingeschlossene Winkel in Abhängigkeit von der Position der Fördereinrichtung 14, das heißt der Stellung der Kolbenstange 37 des Zylinders 36. Ein weiterer Synchronriemen 40 stellt eine Kopplung zwischen der Umlenkwalze 30 der Fördereinrichtung 14 und der Umlenkwalze 35 der Austrageeinrichtung 13 dar.

[0041] Das erfindungsgemäße Verfahren wird nachfolgend unter Darstellung der einzelnen Verfahrensschritte mit Bezugnahme auf die Zeichnungen näher erläutert:

[0042] In den Figuren 1 bis 5 wird zunächst die Bildung von Portionen erläutert, die aus fünf geschindelt aufeinander abgelegten einzelnen Scheiben bestehen. Aufgrund der Weglassung der Schneideinrichtung 3 und der Vorschubeinrichtung 10 einschließlich des Lebensmittelstrangs 2 ist die Interaktion zwischen der Fördereinrichtung 14, der Zwischenablage 15 und der Austrageeinrichtung 13 besonders gut erkennbar.

[0043] Figur 1 zeigt eine Situation, in der eine gerade vollendete und aus fünf Scheiben gebildete Portion auf der Fördereinrichtung 14 aufliegt. Pro Messerumdrehung wird eine Scheibe von dem Lebensmittelstrang 2 abgetrennt, wobei zwischen zwei aufeinander folgenden Schnitten die Riemchen 29 der Fördereinrichtung 14 um das "Schindelmaß" in eine Richtung R1 auf die Austrageeinrichtung 13 weiterbewegt werden, um nur eine teilweise überlappende so genannte geschuppte bzw. geschindelte Ablage zu erzeugen.

[0044] Figur 1 zeigt eine Situation, in der das Messer 5 den Abschnitt der letzten, obersten Scheibe gerade vollendet hat und die Zwischenablage 15 sich noch in ihrer Wartestellung befindet, in der sie - durch entsprechende Ansteuerung der Synchronriemen 21 - einen maximalen Abstand von der Austrageeinrichtung 13 aufweist. Die über die Ansteuerung der nicht sichtbaren Zylinder 24 und demzufolge die Bewegung der zugehörigen Kolbenstangen 25 zu verstellende Höhe des Auffangrahmens 18 und damit auch der Oberseite der Tragelemente 16 der Zwischenablage 15 ist in diesem Moment so eingestellt, dass die Zwischenablage 15 durch Aktivierung des Antriebs der Synchronriemen 21 in eine Richtung R2 auf die Austrageeinrichtung 13 zu in ihre Auffangstellung bewegt werden kann, ohne die oberste Scheibe der auf der Fördereinrichtung 14 liegenden vollendeten Portion zu berühren.

[0045] In Figur 2 ist die Zwischenablage 15 in ihrer

Auffangstellung gezeigt, in der sie sich lotrecht unterhalb der Stirnseite des Lebensmittelstrangs befindet und daher eine gerade abgeschnittene Scheibe auf der Oberfläche ihrer Tragelemente 16 aufnehmen kann. Da die Rotation des Messers 5 ebenso wie die Vorschubbewegung des Lebensmittelstrangs 2 während des gesamten Schneidvorgangs (d.h. bis der Lebensmittelstrang 2, abgesehen von einem Reststück, in dem sich die Greiferhaken 12 befinden vollständig aufgeschnitten ist), mit konstanter Drehzahl, d.h. ohne Änderung in der Winkelgeschwindigkeit, erfolgt, muss die Zwischenablage 15 innerhalb kürzester Zeit, d.h. zwischen der Erzeugung zweier Scheiben, von ihrer Warte- in die Auffangstellung gebracht werden. Dies erfordert eine sehr große Dynamik in der Bewegung der Zwischenablage 15, die durch einen hochleistungsfähigen Servoantrieb für die Synchronriemen 21 ermöglicht wird. Grundsätzlich ist es möglich, dass die gerade im Entstehen begriffene Scheibe einer neuen Portion bereits mit ihrem abgetrennten Teil schwerkraftbedingt nach unten hängt, gegebenenfalls sogar bereits die letzte Scheibe der vorangegangenen vollendeten Portion berührt, weil die in den Zwischenraum zwischen Messer 5 und vorangegangener vollendeter Portion eintretende Zwischenablage 15 den herabhängenden bzw. bereits abgelegten Teil einer neu entstehenden Scheibe vor deren vollständiger Abtrennung von dem Lebensmittelstrang 2 aufnehmen bzw. anheben kann, so dass die neue Scheibe vollständig und ordnungsgemäß auf der Zwischenablage 15 zu liegen kommt. In Figur 2 ist darüber hinaus noch zu sehen, dass die vollendete Portion aufgrund fortgesetzter Bewegung der Fördereinrichtung 14 mit ihren vorderen beiden Scheiben bereits die Austrageeinrichtung 13 erreicht hat und sich in einer Phase der Übergabe befindet.

[0046] In Figur 3 ist zu erkennen, dass bereits eine zweite Scheibe der aktuell zu bildenden Portion abgeschnitten ist und auf der Zwischenablage 15 abgelegt wurde. Um auch auf der Zwischenablage 15 eine geschindelte Ablage zu erzeugen, hat sich die Zwischenablage 15 in die Richtung R3 senkrecht zur Vorschubrichtung um das Schindelmaß weiterbewegt, so dass die zweite Scheibe die erste Scheibe der neuen Portion nur teilweise überlappt. Es findet somit keine Bewegungsumkehr zwischen der "Einschließ"-Richtung R2 und der anschließenden Weiterbewegungs-Richtung R3 der Zwischenablage 15 statt. Aufgrund der des Weiteren fortgesetzten Bewegung der Fördereinrichtung 14 und der Austrageeinrichtung 13 befindet sich die vorangegangene vollendete Portion nunmehr im Wesentlichen vollständig auf der Austrageeinrichtung 13.

[0047] Gemäß Figur 4 ist die Zwischenablage 15 nunmehr in eine Entleerungsstellung überführt, in der der Abstand zur Warteposition maximal ist und die Tragelemente 16 - durch Aufwärtsbewegung der Fördereinrichtung 14 - in die Zwischenräume zwischen benachbarten Riemchen 29 eingetaucht sind, so dass die zuvor mit den Tragelementen 16 der Zwischenablage 15 in Kontakt befindlichen Scheiben auf die Oberfläche der Riemchen 29

übergeben wurden. Gleichzeitig mit der Übergabe der Scheiben auf die Fördereinrichtung 14 oder zeitlich kurz davor bzw. danach wurde die dritte Scheibe der neu zu bildenden Portion abgeschnitten, die durch entsprechende Bewegung der Zwischenablage 15 senkrecht zur Vorschubrichtung bzw. Bewegung der Fördereinrichtung 14 weiter bewegt wurde, um eine Fortsetzung der geschindelten Ablage zu ermöglichen. Die vorangegangene vollendete Portion hat sich inzwischen auf dem Austrageband 13 weiter in Richtung auf die Umlenkwalze 35 zu bewegt, um danach in eine Verpackungsvorrichtung weitergeleitet zu werden, in der die Scheiben in eine SB-Folienverpackung eingeschweißt werden.

[0048] Figur 5 zeigt schließlich noch, wie zu der aktuell gebildeten Portion eine vierte Scheibe hinzugefügt wurde. Die noch unvollendete Portion liegt dabei allein auf der Fördereinrichtung 14 auf und wurde zur Beibehaltung der Schindelung im Vergleich mit dem vorangegangenen Scheibenabschnitt ein Stück in die Richtung R1 auf die Austrageeinrichtung 13 vorbewegt. Die Richtungen R1, R2 und R3 sind identisch. Die Zwischenablage 15 wurde zwischenzeitlich unter Beibehaltung ihres Abstandes zu der Schneidebene von der Entleerungsstellung in eine Zwischenstellung zurückgezogen, wobei jeglicher Kontakt mit den abgeschnittenen Scheiben vermieden wird. Ausgehend von der gezeigten Zwischenstellung der Zwischenablage 15 kann diese in einem nächsten Schritt wieder in ihre Wartestellung angehoben werden, was durch Anhebung des gesamten Auffangrahmens 18 geschieht. Nach Abschnitten einer weiteren, die aktuelle Portion vollendenden fünften Scheibe wird wieder die Ausgangssituation gemäß Figur 1 erreicht.

[0049] Im Gegensatz zur Erzeugung geschindelter Portionen gemäß den Figuren 1 bis 5 wird in den Figuren 6 bis 11 nunmehr die Erzeugung von Portionen erläutert, die aus exakt vertikal übereinander gestapelten Scheiben bestehen. Eine derartige Verfahrensweise ist zwar nicht erfindungsgemäß, soll der Verständlichkeit halber hier jedoch erläutert werden. Darüber hinaus ist mit der erfindungsgemäßen Vorrichtung die Erzeugung auch einer gestapelten Scheibenanordnung gemäß dem Ablauf entsprechend der Figuren 6 bis 11 möglich. Auch solche Portionen werden im Anschluss an die erfindungsgemäße Vorrichtung in einer Verpackungsvorrichtung in Kunststoff-Folienverpackungen verschweißt und als SB-Verpackungseinheiten in Supermärkten angeboten.

[0050] Vergleichbar mit der Situation gemäß Figur 1 zeigt auch Figur 6 eine auf der Fördereinrichtung 14 befindliche vollendete Portion. Das Messer 5 befindet sich noch innerhalb des Querschnitts Q des Lebensmittelstrangs 2, wird diesen jedoch im nächsten Augenblick verlassen, um anschließend erneut in den zwischenzeitlich ein Stück vorgeschobenen Lebensmittelstrang 2 einzudringen und mit dem Abtrennen der nächsten Scheibe zu beginnen. Gerade in der vorbeschriebenen Zeit wird die Zwischenablage 15 aus der in Figur 6 gezeigten Wartestellung in die in Figur 7 gezeigte Auffangstellung überführt, d.h. insbesondere mit großer Dynamik "einges-

schossen". Der Eintritt des Messers 5 in den Querschnitt Q des Lebensmittelstrangs 2 erfolgt somit von der Seite S1 her, wohingegen die Zwischenablage 15 von der entgegen gesetzten Seite S2 her in den Querschnitt Q eintritt.

[0051] Daher kommt es nach Beginn der Erzeugung der nächsten Scheibe zu einer Ablage derselben auf der Zwischenablage 15, die sich in ihrer eingeschossenen Position (Auffangstellung) nur ganz knapp oberhalb der Oberfläche 41 der vollendeten Portion befindet. Auch beim Abschneiden von Scheiben, die - wie in Figur 7 gezeigt - zunächst auf der Zwischenablage 15 abgelegt werden, kommt es zur Anwendung des Prinzips, dass das freie, schwerkraftbedingt herabhängende Ende einer im Entstehen begriffenen Scheibe bereits auf der Oberfläche der Zwischenablage 15 bzw. der Oberfläche bereits zuvor dort abgelegter Scheiben zu liegen kommt, ehe die Scheibe vollständig vom Lebensmittelstrang abgetrennt wird. Dieses bekannte Verfahren hat den Vorteil, dass die Ablagequalität sehr gut ist, da sich die Scheibe niemals im freien Fall, d.h. ohne Kontakt entweder zum Lebensmittelstrang 2 oder zur Ablage befindet. Ein unkontrolliertes Umherschleudern abgeschnittener Scheiben, wie dies bei einer größeren Fallstrecke derselben unvermeidlich wäre, wird durch eine solche Vorgehensweise sicher verhindert. Aus Figur 7 ist des Weiteren zu erkennen, dass die vollendete Portion durch die Bewegung der Fördereinrichtung 14 bereits ein Stück auf die Austrageeinrichtung 13 zu bewegt wurde.

[0052] Figur 8 zeigt eine Situation, wie die zweite Scheibe der neu zu bildenden Portion kurz vor ihrer vollständigen Abtrennung vom Lebensmittelstrang 2 ist. Im Unterschied zur geschindelten Ablage gemäß den Figuren 1 bis 5 erfordert die senkrecht gestapelte Ablage gemäß den Figuren 6 bis 11 lediglich, dass die Zwischenablage 15 während ihrer Nutzung zu Ablagezwecken lediglich in Vorschubrichtung bewegt werden muss, um den Abstand zwischen der Schneidebene und der Ablageebene für die nächste entstehende Scheibe konstant zu halten und damit auch die Ablagebedingungen nicht zu verändern. Die zuvor vollendete Portion, befindet sich in der in Figur 8 dargestellten Situation in einem Übergabebereich zwischen der Fördereinrichtung 14 und der Austrageeinrichtung 13.

[0053] In Figur 9 ist dargestellt, wie die dritte Scheibe der neu zu bildenden Portion gerade abgetrennt wird. Die vorangegangene vollendete Portion ist auf die Austrageeinrichtung 13 übergeben und wird dort weiter fortbewegt.

[0054] Sobald die letzte vollendete Portion hinreichend weit aus dem sich keilförmig verjüngenden Spaltbereich zwischen dem Messer 5 und der Oberfläche der Austrageeinrichtung 13 entfernt hat, kann die Fördereinrichtung 14 mit der daran gekoppelten Umlenkwalze 33 der Austrageeinrichtung 13 wieder in Vorschubrichtung nach oben bewegt werden. Auf diese Weise, d.h. aufgrund der Relativbewegung zwischen Fördereinrichtung 14 und Zwischenablage 15, kann die Zwischenablage

15 außer Funktion gesetzt werden, indem die Oberfläche der Riemchen 29 mindestens so hoch angeordnet ist wie die Oberfläche der Tragelemente 16 der Zwischenablage 15. Ein solcher Übergabemoment ist in Figur 10 dargestellt.

[0055] Nunmehr kann in einem nächsten Schritt die Zwischenablage 15 noch ein Stück weiter abgesenkt werden (bzw. die Fördereinrichtung 14 angehoben werden), um sodann senkrecht zur Vorschubrichtung aus der Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs 2 herausgezogen zu werden (Zwischenstellung, vgl. Figur 5), um in einem nächsten Schritt wieder in die in Figur 11 gezeigte Warteposition überführt zu werden. Dort kann die Zwischenablage 15 so lange verharren, bis die letzte Scheibe der im Entstehen begriffenen Portion abgeschnitten und auf dem Stapel abgelegt ist. Danach kann nach geringfügigem Absenken der Fördereinrichtung 14 mit der vollendeten Portion der erforderliche Freiraum für das anschließende Einschließen der Zwischenablage 15 geschaffen werden, die in ihrer Auffangstellung sodann die nächste abgeschnittene Scheibe aufnehmen kann.

Bezugszeichenliste

[0056]

1	Vorrichtung
2	Lebensmittelstrang
3	Schneideinrichtung
4	Drehachse
5	Messer
6	Schneidkante
7	Schneidebene
8	Längsachse
9	Pfeil
10	Vorschubeinrichtung
11	Greifereinrichtung
12	Greiferhaken
13	Austrageeinrichtung
14	Fördereinrichtung
15	Zwischenablage
16	Tragelement
17	Tragbalken
18	Auffangrahmen
19	Linearführung
20	Längsstrebe
21	Synchronriemen
22	Doppelpfeil
23	Maschinengestell
24	Zylinder
25	Kolbenstange
26	Unterteil
27	Abdeckung
28	Förderebene
29	Riemchen
30	Umlenkwalze
31	Umlenkwalze

32	Riemchen
33	Umlenkwalze
34	Austragerahmen
35	Umlenkwalze
5	36 Zylinder
37	Kolbenstrang
38	Längsachse
39	Aufnahmeelement
40	Synchronriemen
10	41 Oberfläche
Q	Querschnitt
S1	Seite
S2	Seite
R1	Richtung
15	R2 Richtung
R3	Richtung

Patentansprüche

1. Verfahren zum Schneiden eines Lebensmittelstrangs (2) in Scheiben mit den folgenden Verfahrensschritten:

- 25 a) Der Lebensmittelstrang (2) wird auf eine einrotierende Messer (5) aufweisende Schneideinrichtung (3) zu vorgeschoben.
- b) Während des Vorschubs werden mittels der Schneideinrichtung (3) von dem Lebensmittelstrang (2) an einem in Vorschubrichtung vorderen Ende sukzessive Scheiben abgeschnitten.
- c) Abgeschnittene Scheiben werden zur Bildung einer Portion nach dem Abtrennen von dem Lebensmittelstrang (2) auf eine quer zu der Vorschubrichtung sowie in Vorschubrichtung bewegliche Zwischenablage (15) abgelegt.
- d) Eine Mehrzahl von Scheiben wird gemeinsam von der Zwischenablage (15) auf eine Fördereinrichtung (14) übergeben, mit der die Scheiben ausgetragen werden, **gekennzeichnet durch** die folgenden Merkmale:
- e) Auf der Zwischenablage (15) wird aus den abgeschnittenen Scheiben eine geschindelte Scheibenanordnung erzeugt, wobei die Zwischenablage (15) quer zur Vorschubrichtung des Lebensmittelstrangs (2) bewegt wird.
- f) Die Portion wird in einem unvollendeten Zustand von der Zwischenablage (15) an die Fördereinrichtung (14) übergeben, wobei die übergebene Portion nachdem sie von der Fördereinrichtung (14) übernommen wurde, **durch** Abschneiden und Hinzufügen mindestens einer weiteren Scheibe vollendet und anschließend ausgetragen wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, dass** eine Mehrzahl von Scheiben ge-

meinsam von der Zwischenablage (15) unmittelbar auf die Fördereinrichtung (14) übergeben wird.

3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet, dass** Tragelemente der Zwischenablage (15) bei der Übergabe der abgeschnittenen Scheiben von der Zwischenablage (15) an die Fördereinrichtung (14) in Zwischenräume zwischen benachbarten Riemchen (29) der Fördereinrichtung (14) eintreten, wobei eine die Scheiben abstützende Oberfläche der Tragelemente (16) nach der Übergabe unterhalb einer die Scheiben tragenden Oberfläche der Riemchen (29) der Fördereinrichtung (14) angeordnet ist. 5
4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Zwischenablage (15) eine aus translatorischen Bewegungsabschnitten zusammengesetzte Bewegung entlang einer in sich geschlossenen Bahnkurve ausführt, wobei sie 10
 - ausgehend von einer Wartestellung, in der sie sich außerhalb einer Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs (2) in eine zu einer Längsachse (8) des Lebensmittelstrangs (2) senkrechten und die Oberfläche der Tragelemente (16) enthaltene Ebene befindet, 25
 - im Wesentlichen parallel zu der vorgenannten Ebene in eine erste Aufnahmestellung bewegt wird, in der eine erste Scheibe einer neuen Portion aufgenommen wird, 30
 - anschließend sukzessiv in nachfolgende Aufnahmestellungen bewegt wird, in denen sie zu Erzeugung des jeweils gewünschten Ablagebildes der Scheiben und zur Aufnahme der jeweils folgenden Scheibe gegenüber der vorangegangenen Aufnahmestellung in Vorschubrichtung des Lebensmittelstrangs (2) und/oder senkrecht zu der Vorschubrichtung des Lebensmittelstrangs (2) verschoben ist, 35
 - nach Aufnahme einer vorbestimmten Zahl von Scheiben eine Entleerungsstellung einnimmt, in der die Zwischenablage (15) und die Fördereinrichtung (14) sich, in Vorschubrichtung betrachtet, relativ zueinander soweit bewegt haben, dass die Scheiben den Kontakt zu der Oberfläche der Tragelemente (16) verloren haben und stattdessen in Kontakt mit der Oberfläche der Riemchen (29) der Fördereinrichtung (14) getreten sind 40
 - und schließlich wieder in die Wartestellung überführt wird, ohne dabei mit den Tragelementen (16) die mit der Portion belegte Fläche der Ebene der Oberfläche der Riemchen (29) der Fördereinrichtung (14) zu berühren. 45
5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Fördereinrich-

tung (14) in Vorschubrichtung auf den Lebensmittelstrang (2) zu bewegt wird, wobei die auf der Zwischenablage (15) befindlichen Scheiben von der in diesem Moment stillstehenden Zwischenablage (15) übernommen werden.

6. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 5, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Zwischenablage (15) die Wartestellung erst dann verlässt, wenn das Messer (5) bereits mit dem Abschneiden einer nächsten Scheibe begonnen hat und sich bereits innerhalb des Querschnitts des Lebensmittelstrangs (2) befindet, vorzugsweise die Zwischenablage (15) bei ihrer Bewegung in eine Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs (2) in eine zu der Vorschubrichtung senkrechte Ebene einen bereits schwerkraftbedingt herabhängenden oder auf der zuvor geschnittenen Scheibe aufliegenden Teil der aktuell im Entstehen begriffenen Scheibe mit der Oberfläche ihrer Tragelemente (16) anhebt. 15
7. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, **dadurch gekennzeichnet, dass** das Messer (5) einerseits und die Zwischenablage (15) andererseits auf entgegengesetzten Seiten (S1, S2) des Lebensmittelstrangs (2) in dessen Querschnitt (Q) eintreten. 20
8. Vorrichtung (1) zum Schneiden eines Lebensmittelstrangs (2) in Scheiben mit
 - a) einer Schneideinrichtung (3), die ein rotierendes Messer (5) aufweist,
 - b) einer Vorschubeinrichtung (10), mit der der Lebensmittelstrang (2) auf die Schneideinrichtung (3) zu vorschubbbar ist,
 - c) einer Zwischenablage (15), auf der die während des Vorschubs des Lebensmittelstrangs (2) von diesem sukzessive abgeschnittenen Scheiben ablegbar sind und die sowohl quer zu der als auch in Vorschubrichtung bewegbar ist,
 - d) einer Fördereinrichtung (14), auf die eine Mehrzahl abgeschnittener Scheiben gemeinsam von der Zwischenablage (15) übergebbar ist,
 - dadurch gekennzeichnet, dass**
 - e) die Zwischenablage (15) so quer zur Vorschubrichtung des Lebensmittelstrangs (2) bewegbar ist, dass auf ihrer Oberfläche eine zumindest abschnittsweise linear geschindelte Scheibenanordnung erzeugbar ist und
 - f) die Zwischenablage (15) die Form einer Gabel aufweist, die aus einer Vielzahl paralleler Tragelemente (16) gebildet ist, die in Zwischenräume zwischen benachbarten Riemchen (29) der Fördereinrichtung (14) eintreten, um die Portion in einem unvollendeten Zustand von der Zwischenablage (15) an die Fördereinrichtung (14) übergeben zu können, wobei die übergebene 25

Portion, nachdem sie von der Fördereinrichtung (14) übernommen wurde, durch Abschneiden und Hinzufügen mindestens einer weiteren Scheibe vollendet und anschließend ausgetragen wird.

5

9. Vorrichtung nach Anspruch 8, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Zwischenablage (15) von einer Aufnahmestellung, in der von ihr die erste Scheibe einer neuen Portion aufnehmbar ist, im Zuge der Erzeugung einer geschindelten Scheibenablage sukzessive weiter von einer Wartestellung entferntbar ist, in der sie sich vollständig außerhalb einer Projektion des Querschnitts (Q) des Lebensmittelstrangs (2) in eine zu der Schneidebene parallelen Ebene befindet.

10

15

10. Vorrichtung nach Anspruch 8 oder 9, **dadurch gekennzeichnet, dass** das Messer (5) einerseits und die Zwischenablage (15) andererseits auf gegenüberliegenden Seiten (S1, S2) des Lebensmittelstrangs (2) in dessen Querschnitt (Q) einführbar sind, wobei vorzugsweise die Zwischenablagegabel (15) auf der einen Seite (S2) in den Querschnitt (Q) einführbar ist und eine Scheibenportion mittels der Fördereinrichtung (14) auf der gegenüberliegenden Seite (S1) des Lebensmittelstrangs (2) austragbar ist.

20

25

11. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 8 bis 10, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Zwischenablage (15) in einem Auffangrahmen (18) senkrecht zu der Vorschubrichtung verschiebbar gelagert ist und der Auffangrahmen (18) an einem Maschinengestell (23) in Vorschubrichtung verschiebbar gelagert ist, wobei der Auffangrahmen (18) zwei beidseitig neben der Fördereinrichtung (14) angeordnete Linearführungen (19) für die Zwischenablage (15) aufweist.

30

35

12. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 8 bis 11, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Fördereinrichtung (14) gemeinsam mit einer Austrageeinrichtung (13) an einem Austragerahmen gelagert und der Austragerahmen (34) an einem Maschinengestell (23) verstellbar, vorzugsweise verschiebbar und/oder schwenkbar, gelagert ist.

40

45

13. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 8 bis 12, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Tragelemente (16) der Zwischenablage (15) eine senkrecht zur Vorschubrichtung gemessenen Länge besitzen, die mindestens der doppelten, vorzugsweise mindestens der dreifachen, senkrecht zur Vorschubrichtung gemessenen Breite der abgeschnittenen Scheiben entspricht.

50

55

14. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 8 bis 13, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Zwischenablage

(15) - ausgehend von ihrer Wartestellung - in dieselbe Richtung in eine Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs (2) in eine Ebene, die von den Tragelementen (16) der Zwischenablage (15) gebildet ist, einführbar ist, wie die abgeschnittenen Scheiben von der Fördereinrichtung (14) abführbar sind.

15. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 8 bis 14, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Zwischenablage (15) von einer Seite her in eine Projektion des Querschnitts des Lebensmittelstrangs (2) in eine Ebene, die durch die Oberfläche der Tragelemente (16) der Zwischenablage (15) gebildet ist, eintritt, die einer Seite gegenüberliegt, an der sich eine im Entstehen befindliche Scheibe schwerkraftbedingt von dem Lebensmittelstrang (2) ablöst.

Claims

1. A method for cutting a length of food (2) into slices, with the following method steps:

a) The length of food (2) is fed onto a cutting device (3) having a rotating blade (5).

b) During the feeding, successive slices are cut off by means of the cutting device (3) from the length of food (2) at a front end in the direction of feeding.

c) After separation from the length of food (2), cut off slices are deposited onto an intermediate placement area (15) which is movable transversely to the direction of feeding and in the direction of feeding, for the formation of a portion.

d) A plurality of slices is transferred together from the intermediate placement area (15) to a conveying device (14), by which the slices are discharged,

characterized by the following features:

e) An overlapping arrangement of slices is produced from the cut-off slices on the intermediate placement area (15), wherein the intermediate placement area (15) is moved transversely to the direction of feeding of the length of food (2).

f) The portion is transferred in an unfinished state from the intermediate placement area (15) to the conveying device (14), wherein the transferred portion, after it has been taken over by the conveying device (14), is completed by cutting off and adding at least one further slice, and is subsequently discharged.

2. The method according to Claim 1, **characterized in that** a plurality of slices is transferred together from the intermediate placement area (15) directly onto the conveying device (14).

3. The method according to Claim 1 or 2, **character-**

ized in that on the transfer of the cut off slices from the intermediate placement area (15) to the conveying device (14), supporting elements of the intermediate placement area (15) enter into intermediate spaces between adjacent fillets (29) of the conveying device (14), wherein a surface of the supporting elements (16) supporting the slices is arranged, after the transfer, beneath a surface of the fillets (29) of the conveying device (14) carrying the slices.

4. The method according to one of Claims 1 to 3, **characterized in that** the intermediate placement area (15) carries out a movement composed of translatory movement sections along a self-contained trajectory, wherein

- starting from a waiting position, in which it is situated outside a projection of the cross-section of the length of food (2) in a plane perpendicular to a longitudinal axis (8) of the length of food (2) and containing the surface of the supporting elements (16),
- it is moved substantially parallel to the above-mentioned plane into a first receiving position, in which a first slice of a new portion is received,
- is subsequently moved successively into consecutive receiving positions, in which it is moved in the direction of feeding of the length of food (2) and/or perpendicularly to the direction of feeding of the length of food (2) to produce the respectively desired depositing configuration of the slices and to receive the respectively following slice, with respect to the previous receiving position,
- after receiving a predetermined number of slices, it assumes an emptying position, in which the intermediate placement area (15) and the conveying device (14), viewed in the direction of feeding, have moved relative to one another to an extent such that the slices have lost contact with the surface of the supporting elements (16) and, instead, have come into contact with the surface of the fillets (29) of the conveying device (14)
- and finally, it is transferred again into the waiting position without, in so doing, touching with the supporting elements (16) the area, occupied by the portion, of the plane of the surface of the fillets (29) of the conveying device (14).

5. The method according to one of Claims 1 to 4, **characterized in that** the conveying device (14) is moved in the direction of feeding towards the length of food (2), wherein the slices situated on the intermediate placement area (15) are taken over from the intermediate placement area (15) which at this moment is stationary.

6. The method according to one of Claims 1 to 5, **characterized in that** the intermediate placement area (15) only leaves the waiting position when the blade (5) has already begun to cut off a next slice and is already situated within the cross-section of the length of food (2), preferably the intermediate placement area (15) on its movement into a projection of the cross-section of the length of food (2) lifts with the surface of its supporting elements (16) into a plane perpendicular to the direction of feeding a part of the slice currently in the course of being produced which is already hanging down due to gravity or is resting on the previously cut slice.

7. The method according to one of Claims 1 to 6, **characterized in that** the blade (5) on the one hand and the intermediate placement area (15) on the other hand enter on opposite sides (S1, S2) of the length of food (2) in the cross-section (Q) thereof.

8. A device (1) for cutting a length of food (2) into slices with

a) a cutting device (3) which has a rotating blade (5),

b) a feeding device (10), by which the length of food (2) is able to be fed towards the cutting device (3),

c) an intermediate placement area (15) on which the slices, cut off successively during the feeding of the length of food (2) from the latter, are able to be deposited and which is movable both transversely to and also in the direction of feeding,

d) a conveying device (14), to which a plurality of cut off slices is able to be transferred together from the intermediate placement area (15),

characterized in that

e) the intermediate placement area (15) is movable transversely to the direction of feeding of the length of food (2) such that on its surface an at least partially linearly overlapped arrangement of slices is able to be produced and

f) the intermediate placement area (15) has the shape of a fork which is formed from a plurality of parallel supporting elements (16), which enter into intermediate spaces between adjacent fillets (29) of the conveying device (14), in order to be able to transfer the portion in an incomplete state from the intermediate placement area (15) to the conveying device (14), wherein the transferred portion, after it has been taken over by the conveying device (14), is completed by cutting off and adding at least one further slice and is subsequently discharged.

9. The device according to Claim 8, **characterized in that** the intermediate placement area (15) is able to be moved from a receiving position, in which the first

slice of a new portion is able to be received by it, successively further away, in the course of the production of an overlapping depositing of slices, from a waiting position in which it is situated completely outside a projection of the cross-section (Q) of the length of food (2) into a plane parallel to the cutting plane.

10. The device according to Claim 8 or 9, **characterized in that** the blade (5) on the one hand and the intermediate placement area (15) on the other hand on opposite sides (S1, S2) of the length of food (2) are able to be introduced into the cross-section (Q) thereof, wherein preferably the intermediate placement fork (15) is able to be introduced on the one side (S2) into the cross-section (Q) and a portion of slices is able to be discharged by means of the conveying device (14) on the opposite side (S1) of the length of food (2).

11. The device according to one of Claims 8 to 10, **characterized in that** the intermediate placement area (15) is mounted displaceably in a collecting frame (18) perpendicularly to the direction of feeding, and the collecting frame (18) is mounted on a machine frame (23) displaceably in the direction of feeding, wherein the collecting frame (18) has two linear guides (19), arranged on both sides adjacent to the conveying device (14), for the intermediate placement area (15).

12. The device according to one of Claims 8 to 11, **characterized in that** the conveying device (14) together with a discharge device (13) is mounted on a discharge frame, and the discharge frame (34) is mounted adjustably, preferably displaceably and/or pivotably, on a machine frame (23).

13. The device according to one of Claims 8 to 12, **characterized in that** the supporting elements (16) of the intermediate placement area (15) have a length measured perpendicularly to the direction of feeding, which corresponds at least to twice, preferably at least to three times the width of the cut off slices, measured perpendicularly to the direction of feeding.

14. The device according to one of Claims 8 to 13, **characterized in that** the intermediate placement area (15) - starting from its waiting position - is able to be introduced in the same direction into a projection of the cross-section of the length of food (2) into a plane which is formed by the supporting elements (16) of the intermediate placement area (15), as the cut off slices are able to be conveyed away by the conveying device (14).

15. The device according to one of Claims 8 to 14, **characterized in that** the intermediate placement area

(15) enters from a side into a projection of the cross-section of the length of food (2) into a plane which is formed by the surface of the supporting elements (16) of the intermediate placement area (15), which lies opposite a side at which a slice which is in the course of being produced detaches itself, due to gravity, from the length of food (2).

10 Revendications

1. Procédé pour couper un tronçon de produit alimentaire (2) en tranches, avec les étapes de procédé suivantes:

a) On fait avancer le tronçon de produit alimentaire (2) vers un dispositif de coupe (3) comportant une lame (5) rotative.

b) Pendant l'avance, à l'aide du dispositif de coupe (3) des tranches successives sont coupées du tronçon de produit alimentaire (2), sur une extrémité antérieure en direction d'avance.

c) Après la désolidarisation du tronçon de produit alimentaire (2), pour former une portion, des tranches coupées sont déposées sur un récepteur intermédiaire (15) mobile à la transversale de la direction d'avance, ainsi qu'en direction d'avance.

d) Une pluralité de tranches est transférée en commun du récepteur intermédiaire (15) sur un système de transport (14), à l'aide duquel les tranches sont évacuées,

caractérisé par les attributs suivants :

e) Sur le récepteur intermédiaire (15), il est créé à partir des tranches coupées un agencement en bardeaux, le récepteur intermédiaire (15) étant déplacé à la transversale de la direction d'avance du tronçon de produit alimentaire (2).

f) Dans un état non terminé, la portion est transférée du récepteur intermédiaire (15) sur le système de transport (14), après avoir été reprise par le système de transport (14), la portion transférée est achevée par coupe et ajout d'au moins une tranche supplémentaire, puis évacuée.

2. Procédé selon la revendication 1, **caractérisé en ce qu'**une pluralité de tranches est transférée en commun, directement du récepteur intermédiaire (15) sur le système de transport (14).

3. Procédé selon la revendication 1 ou 2, **caractérisé en ce que** lors du transfert des tranches coupées du récepteur intermédiaire (15) sur le système de transport (14), des éléments porteurs du récepteur intermédiaire (15) pénètrent dans des interstices entre des lanières (29) voisines du système de transport (14), après le transfert, une surface des éléments porteurs (16) supportant les tranches étant

disposée en-dessous d'une surface portant les tranches des lanières (29) du système de transport (14).

4. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, **caractérisé en ce que** le récepteur intermédiaire (15) effectue un mouvement composé de segments de mouvements en translation le long d'une trajectoire fermée sur soi, alors que

- à partir d'une position d'attente, dans lequel il se trouve à l'extérieur d'une projection de la section transversale du tronçon de produit alimentaire (2) dans un plan perpendiculaire à l'axe longitudinal (8) du tronçon de produit alimentaire (2) et contenant la surface des éléments porteurs (16),
- il est déplacé sensiblement à la parallèle du plan précédemment cité, dans une première position de reprise, dans laquelle une première tranche d'une nouvelle portion est prise,
- il est déplacé ensuite successivement dans des positions de reprises suivantes, dans lesquelles, pour créer le schéma de dépose respectivement souhaité des tranches et pour la prise de la tranche chaque fois suivante, il est déplacé à l'encontre de la position de reprise précédente en direction d'avance du tronçon de produit alimentaire (2) et/ou à la perpendiculaire de la direction d'avance du tronçon de produit alimentaire (2),
- après la reprise d'un nombre prédéfini de tranches, il adopte une position de vidage dans laquelle, considérés en direction d'avance, le récepteur intermédiaire (15) et le système de transport (14) se sont déplacés l'un par rapport à l'autre jusqu'à ce que les tranches aient perdu le contact avec la surface des éléments porteurs (16) et sont entrées au lieu de cela en contact avec la surface des lanières (29) du système de transport (14)
- et pour finir, il est de nouveau ramené dans la position d'attente, sans toucher à cet effet avec les éléments porteurs (16) la face garnie de portions du plan de la surface des lanières (29) du système de transport (14).

5. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 4, **caractérisé en ce que** le système de transport (14) est déplacé en direction d'avance, vers le tronçon de produit alimentaire (2), les tranches se trouvant sur le récepteur intermédiaire (15) étant reprises par le récepteur intermédiaire (15) qui est à l'arrêt à ce moment là.

6. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 5, **caractérisé en ce que** le récepteur intermédiaire (15) ne quitte la position intermédiaire qu'une fois que la lame (5) a déjà commencé à couper une

tranche suivante et se trouve d'ores et déjà à l'intérieur de la section transversale du tronçon de produit alimentaire (2), de préférence lorsque lors de son déplacement dans une projection de la section transversale du tronçon de produit alimentaire (2), dans un plan perpendiculaire à la direction d'avance, le récepteur intermédiaire (15) soulève avec la surface de ses éléments porteurs (16) une partie qui pend d'ores et déjà sous l'effet de la force de gravité ou qui repose sur la tranche précédemment coupée de la tranche actuellement en formation.

7. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 6, **caractérisé en ce que** la lame (5) d'une part et le récepteur intermédiaire (15) d'autre part pénètrent dans des côtés opposés (S1, S2) du tronçon de produit alimentaire (2) dans la section transversale (Q) de ce dernier.

8. Dispositif (1) pour couper un tronçon de produit alimentaire (2) en tranches, avec

- a) un dispositif de coupe (3), qui comporte une lame (5) rotative,
- b) un dispositif d'avance (10) permettant de faire avancer le tronçon de produit alimentaire (2) vers le dispositif de coupe (3),
- c) un récepteur intermédiaire (15), sur lequel les tranches successivement coupées du tronçon de produit alimentaire (2) pendant l'avance de ce dernier, peuvent être posées et qui est mobile aussi bien à la transversale de la direction d'avance que dans cette dernière,
- d) un système de transport (14), sur lequel une pluralité de tranches coupées peut être transférée en commun à partir du récepteur intermédiaire (15),

caractérisé en ce que

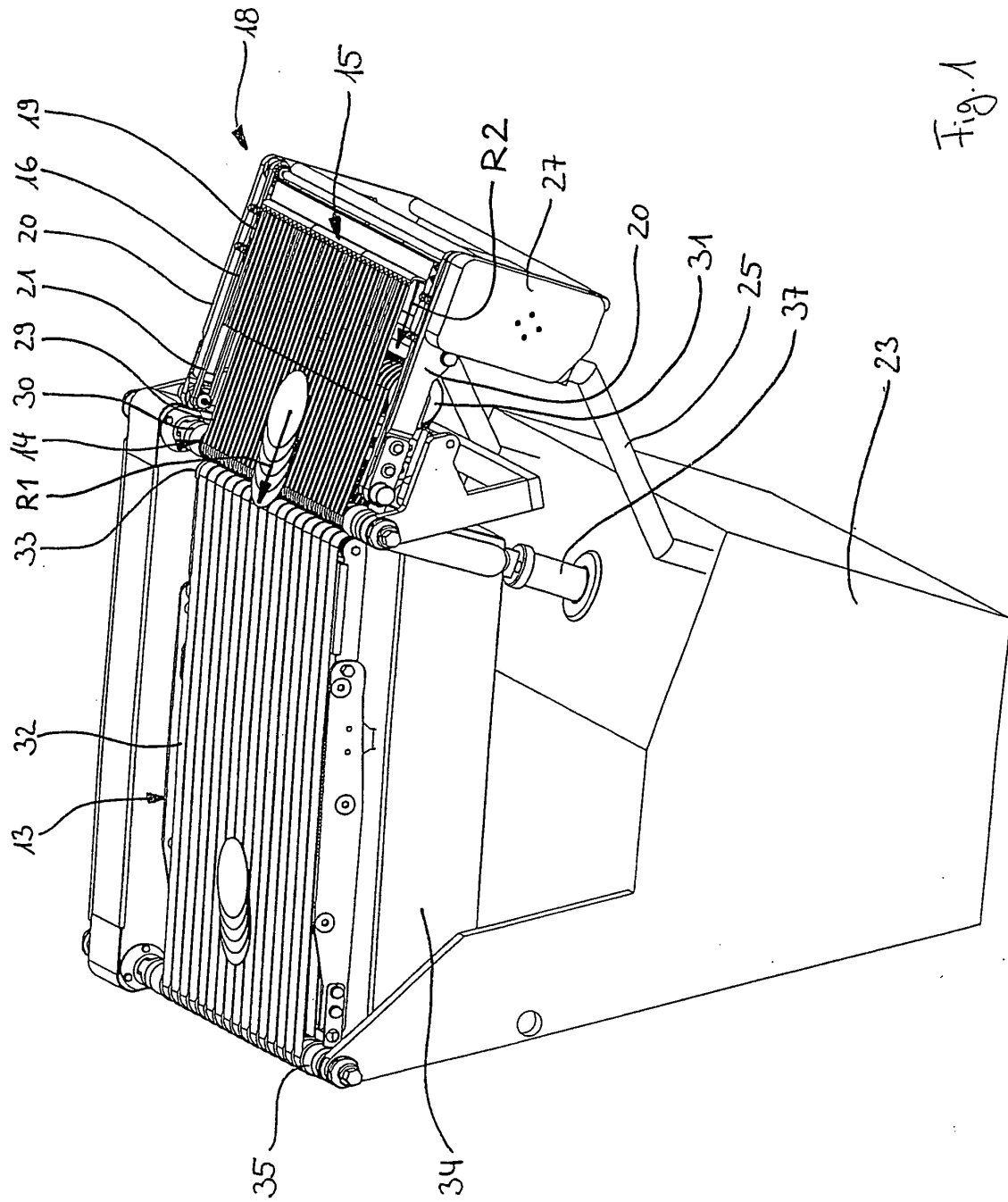
- e) le récepteur intermédiaire (15) est mobile à la transversale du tronçon de produit alimentaire (2) de telle sorte que sur sa surface, un agencement au moins en partie en bardeaux linéaires peut être créé et
- f) le récepteur intermédiaire (15) présente la forme d'une fourche, qui est formée d'une pluralité d'éléments porteurs (16) parallèles, qui pénètrent dans des interstices entre des lanières (29) voisines du système de transport (14), pour permettre de transférer la portion dans un état non fini du récepteur intermédiaire (15) sur le système de transport (14), après avoir été reprise par le système de transport (14), par coupe et ajout d'au moins une tranche supplémentaire, la portion transférée étant achevée et évacuée par la suite.

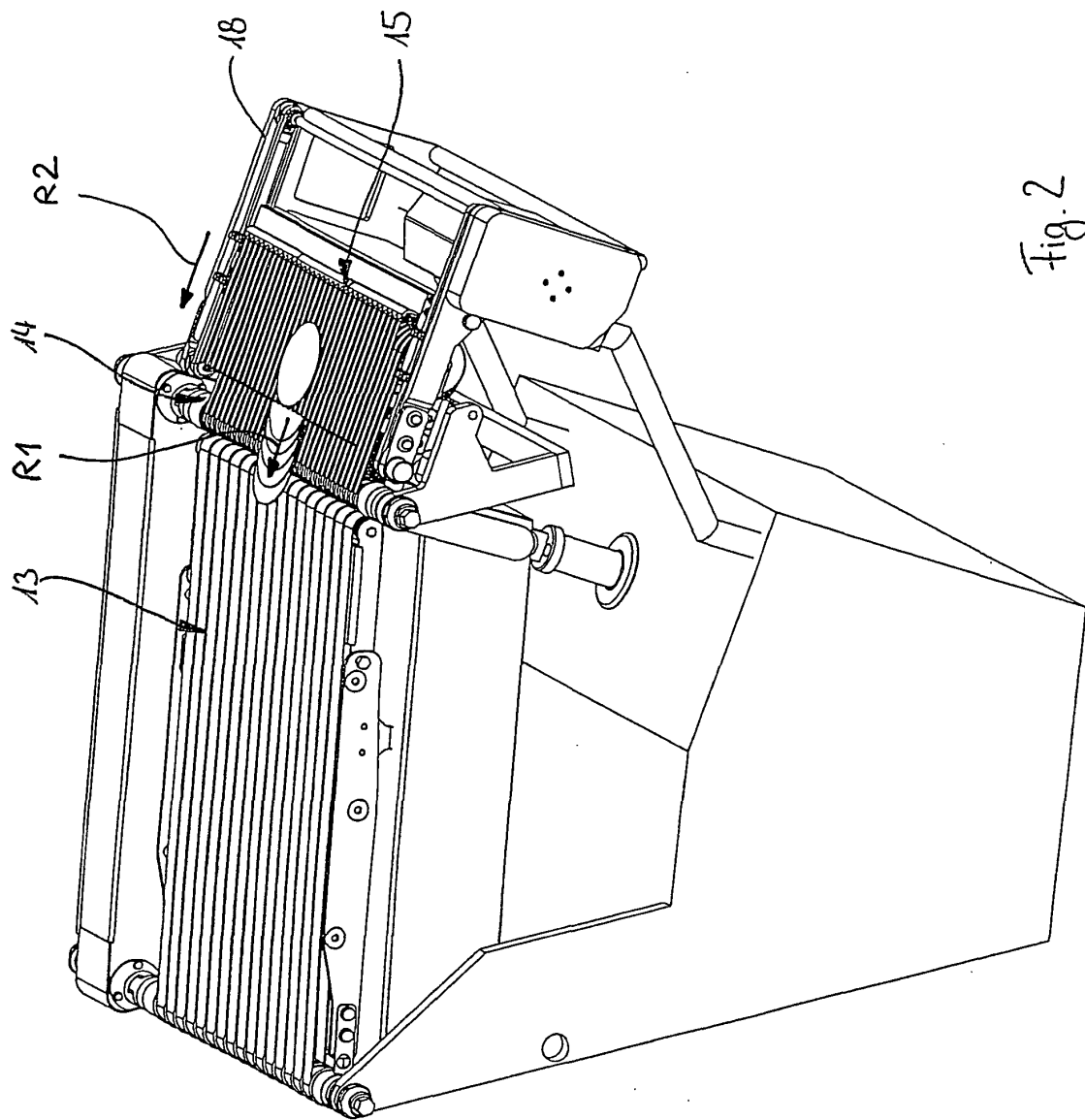
9. Dispositif selon la revendication 8, **caractérisé en ce qu'**à partir d'une position de reprise dans laquelle

il peut reprendre la première tranche d'une nouvelle portion, au cours de la création d'un dépôt de tranches en aisseau, le récepteur intermédiaire (15) peut s'éloigner successivement plus loin, d'une position d'attente, dans laquelle il se trouve totalement à l'extérieur d'une projection de la section transversale (Q) du tronçon de produit alimentaire (2) dans un plan parallèle au plan de coupe.

10. Dispositif selon la revendication 8 ou 9, **caractérisé en ce que** la lame (5) d'une part et le récepteur intermédiaire (15) d'autre part peuvent s'introduire dans des côtés opposés (S1, S2) du tronçon de produit alimentaire (2), dans la section transversale (Q) de ce dernier, alors que de préférence la fourche du récepteur intermédiaire (15) peut s'introduire sur l'un des côtés (S2) dans la section transversale (Q) et qu'une portion de tranches peut être évacuée à l'aide du système de transport (14) sur le côté opposé (S1) du tronçon de produit alimentaire (2).
11. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 8 à 10, **caractérisé en ce que** le récepteur intermédiaire (15) est logé en étant déplaçable dans un cadre collecteur (18), à la perpendiculaire de la direction d'avance et le cadre collecteur (18) est logé sur un châssis de machine (23) en étant déplaçable dans la direction d'avance, le cadre collecteur (18) présentant deux guidages linéaires (19) pour le récepteur intermédiaire (15), disposés de part et d'autre à côté du système de transport (14).
12. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 8 à 11, **caractérisé en ce qu'en** commun avec un système d'évacuation (13), le système de transport (14) est logé sur un cadre d'évacuation et **en ce que** le cadre d'évacuation (34) est logé sur un châssis de machine (23) en étant réglable, de préférence déplaçable et/ou pivotant.
13. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 8 à 12, **caractérisé en ce que** les éléments porteurs (16) du récepteur intermédiaire (15) ont une longueur, qui mesurée à la perpendiculaire de la direction d'avance, correspond au moins au double, de préférence au moins au triple de la largeur des tranches coupées, mesurée à la perpendiculaire de la direction d'avance.
14. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 8 à 13, caractérisé en ce (qu'à partir de sa position d'attente), le récepteur intermédiaire (15) peut s'introduire dans la même direction dans une projection de la section transversale du tronçon de produit alimentaire (2) dans un plan qui est formé par les éléments porteurs (16) du récepteur intermédiaire (15) que celle dans laquelle les tranches coupées peuvent être évacuées du système de transport (14).

15. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 8 à 14, **caractérisé en ce que** le récepteur intermédiaire (15) s'introduit à partir d'un côté dans une projection de la section transversale du tronçon de produit alimentaire (2) dans un plan qui est formé par la surface des éléments porteurs (16) du récepteur intermédiaire (15) qui est opposé à un côté sur lequel une tranche en cours de formation se détache du tronçon de produit alimentaire (2), sous l'effet de la force de gravité.





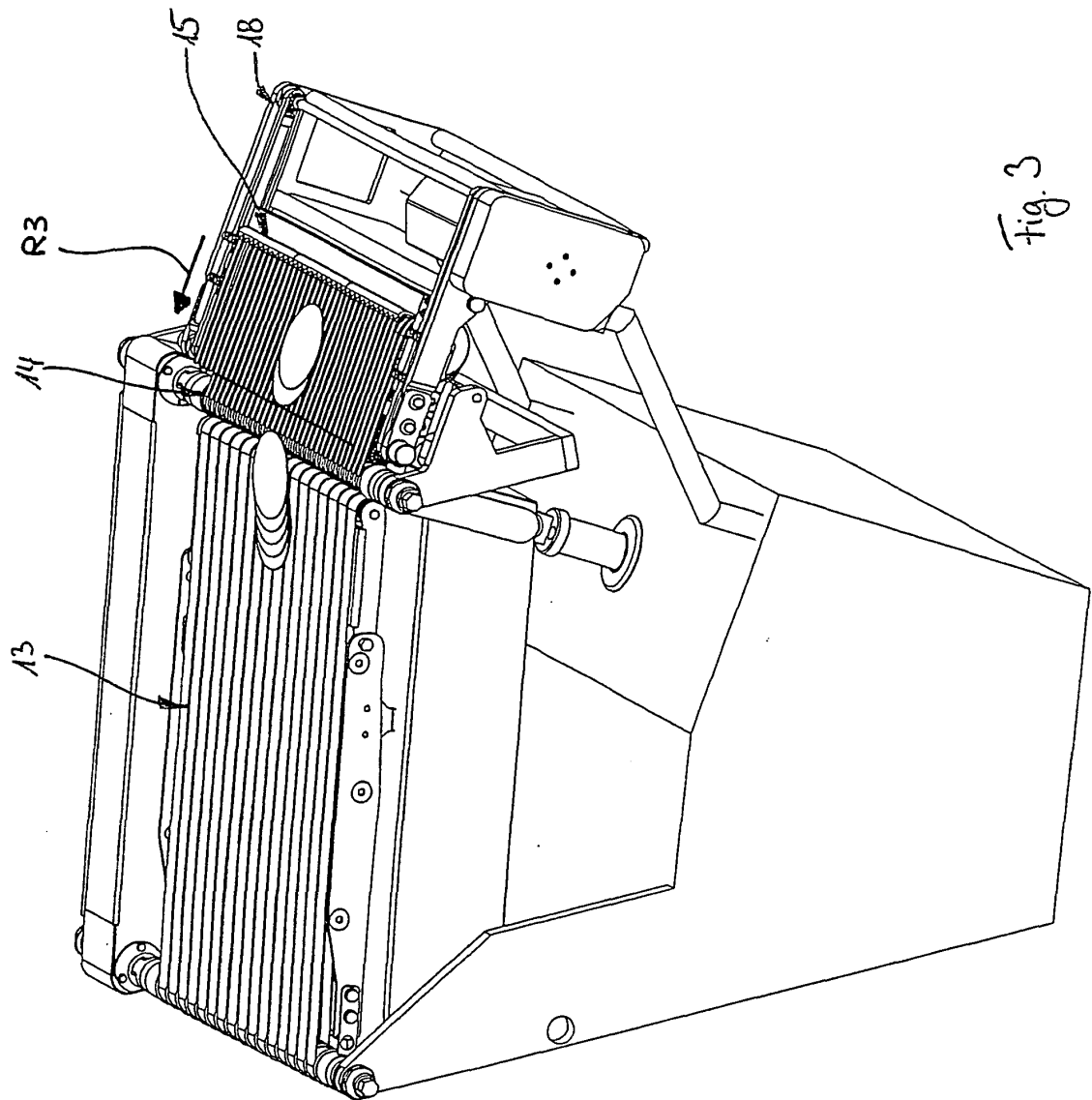
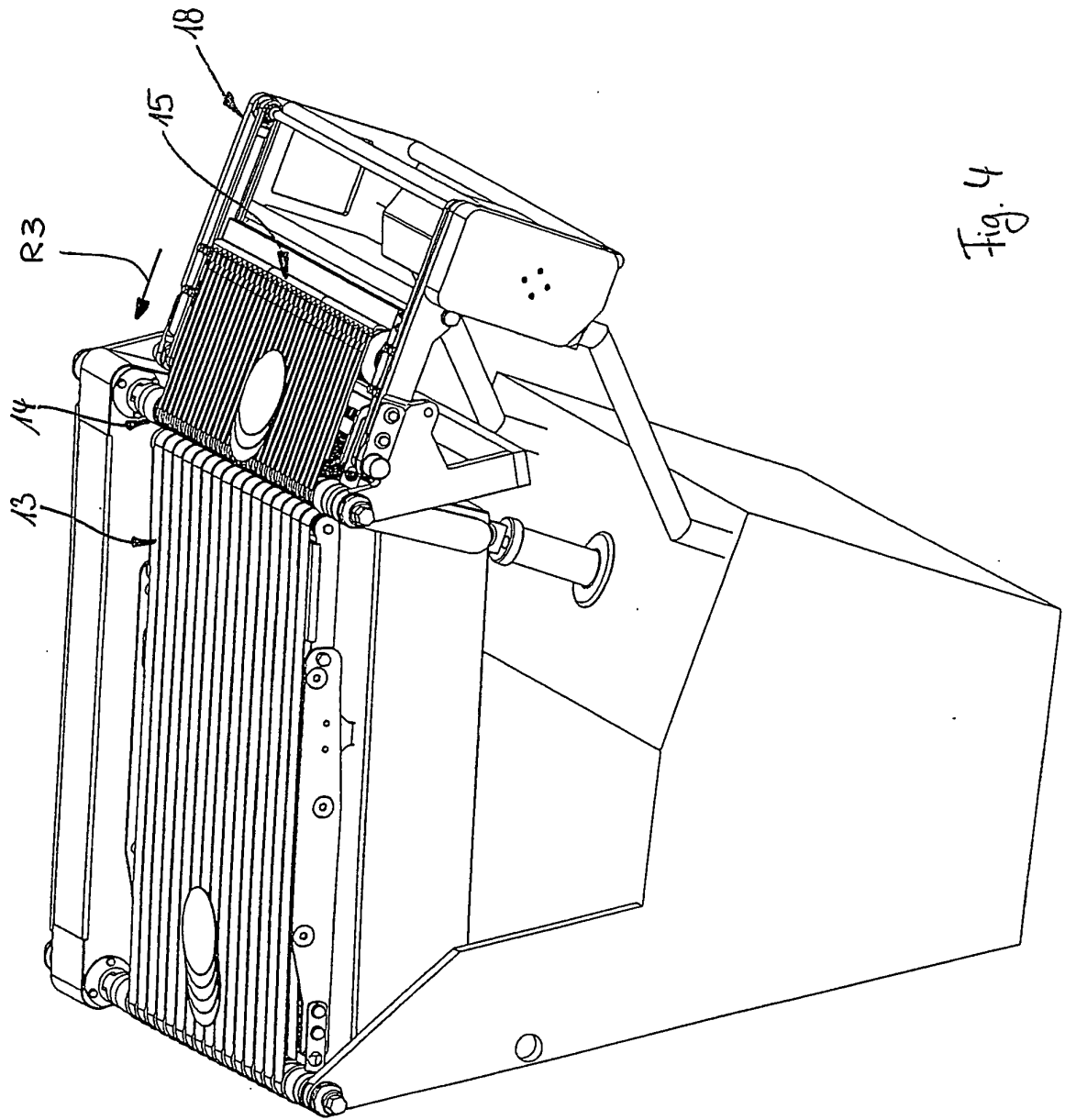


Fig. 3



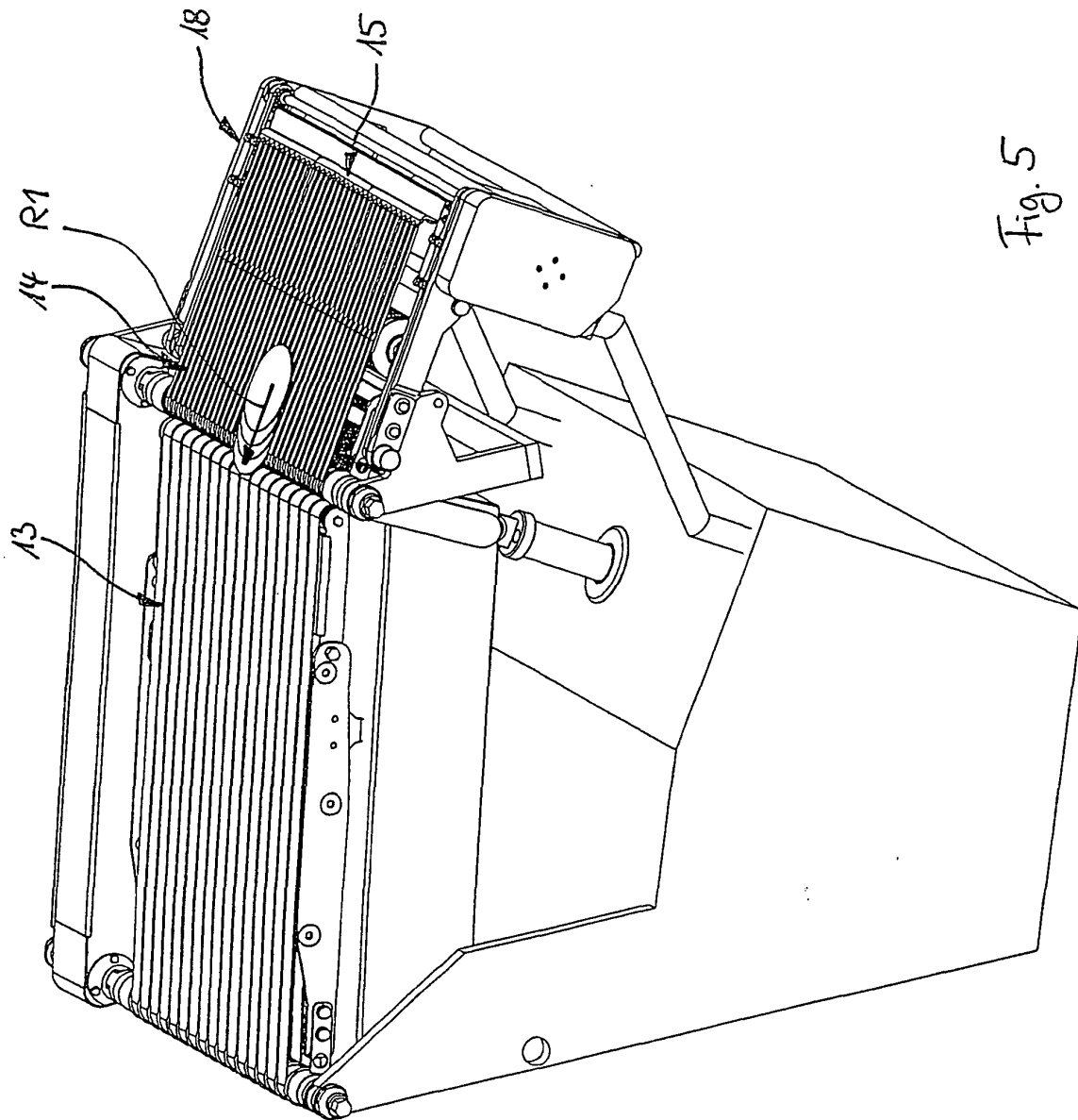


Fig. 5

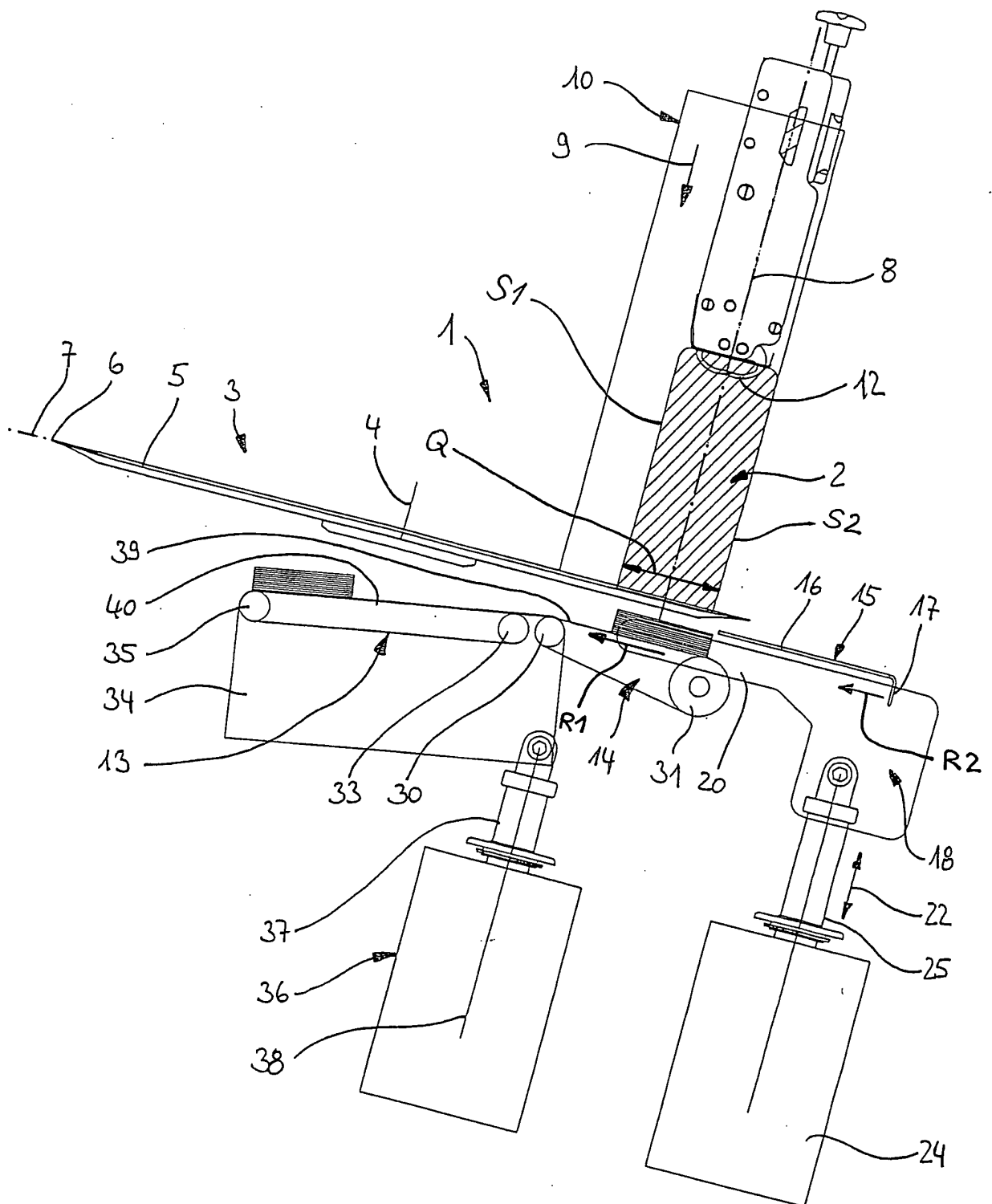


Fig. 6

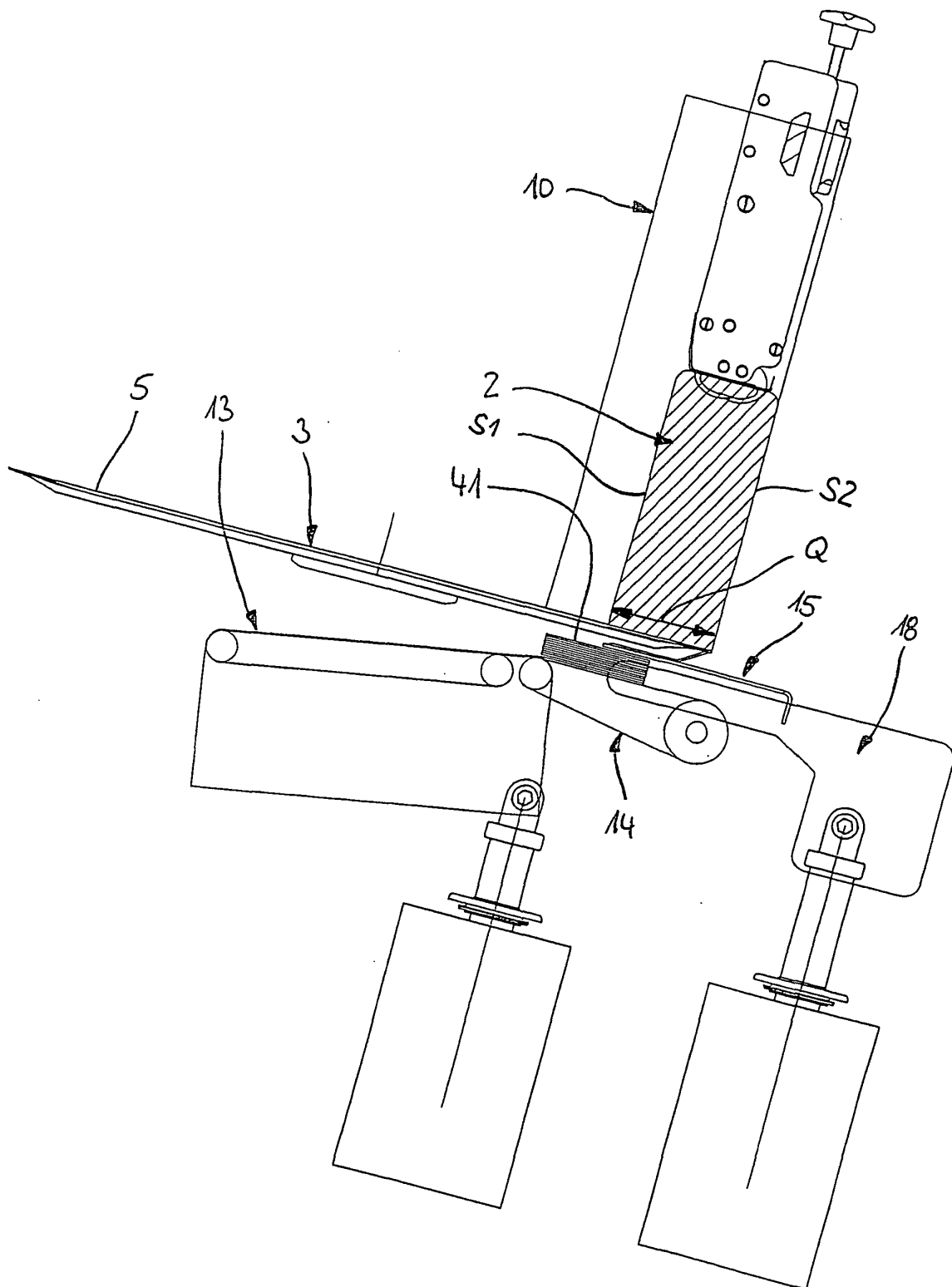


Fig. 7

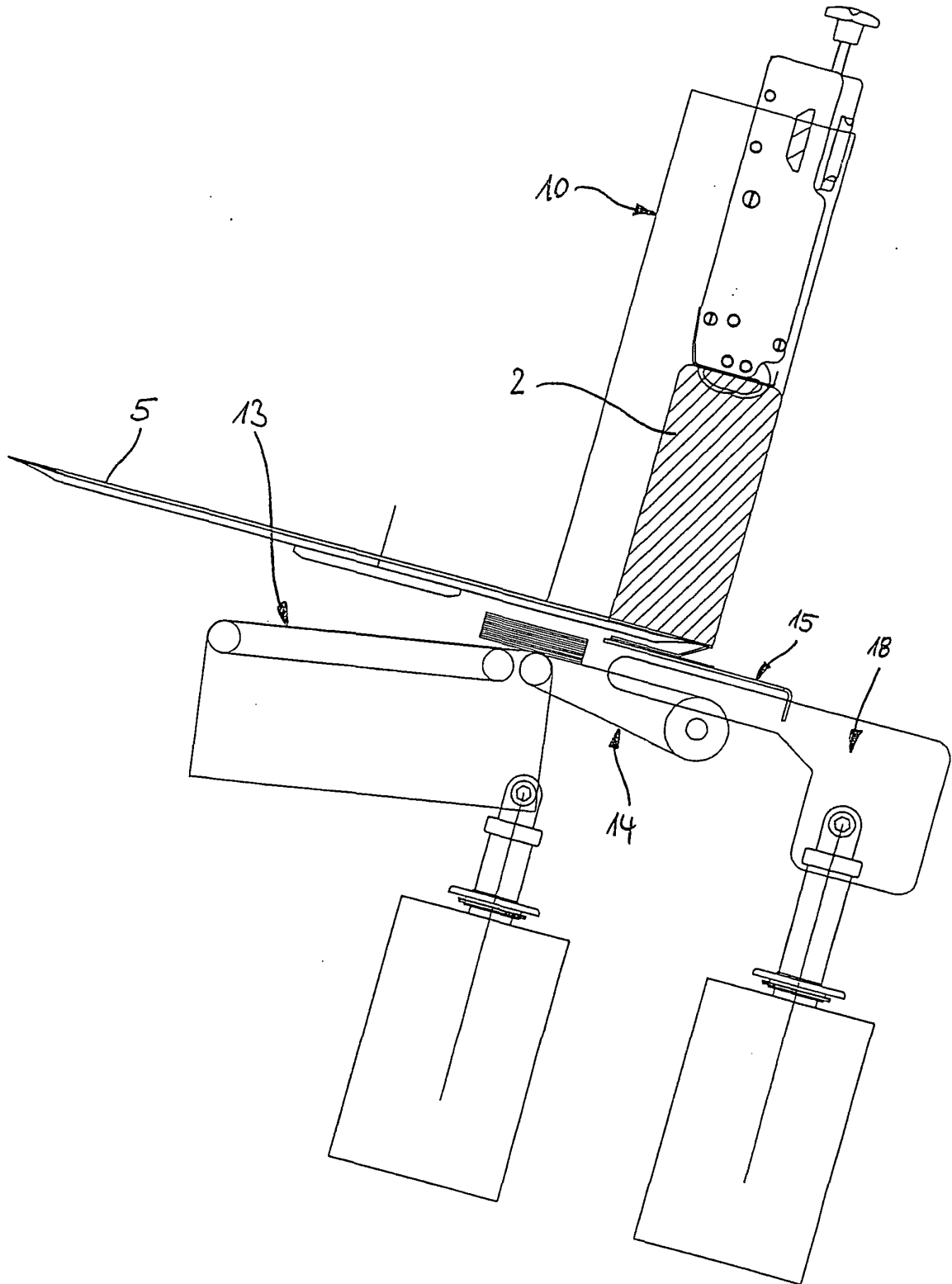


Fig. 8

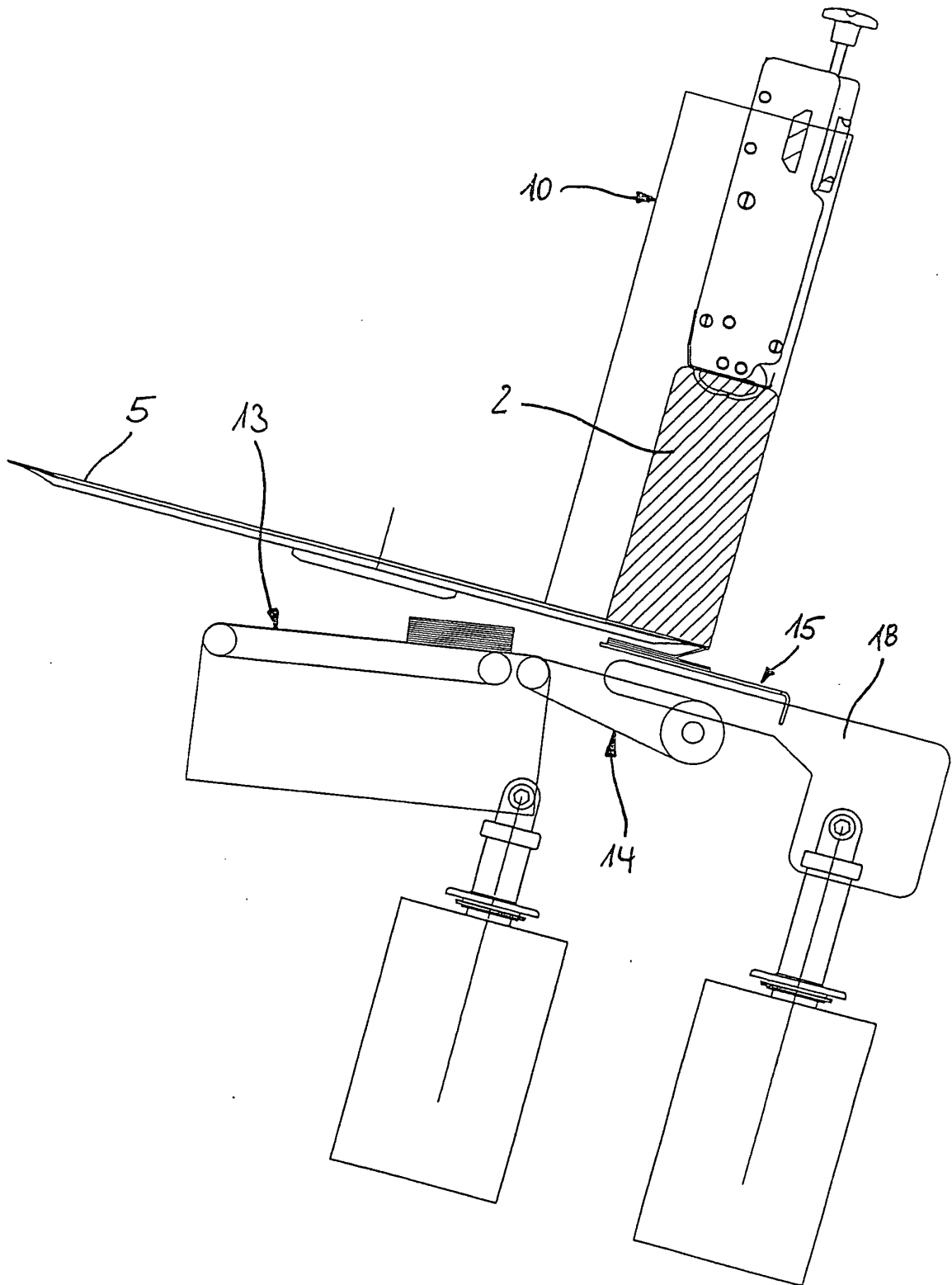


Fig. 9

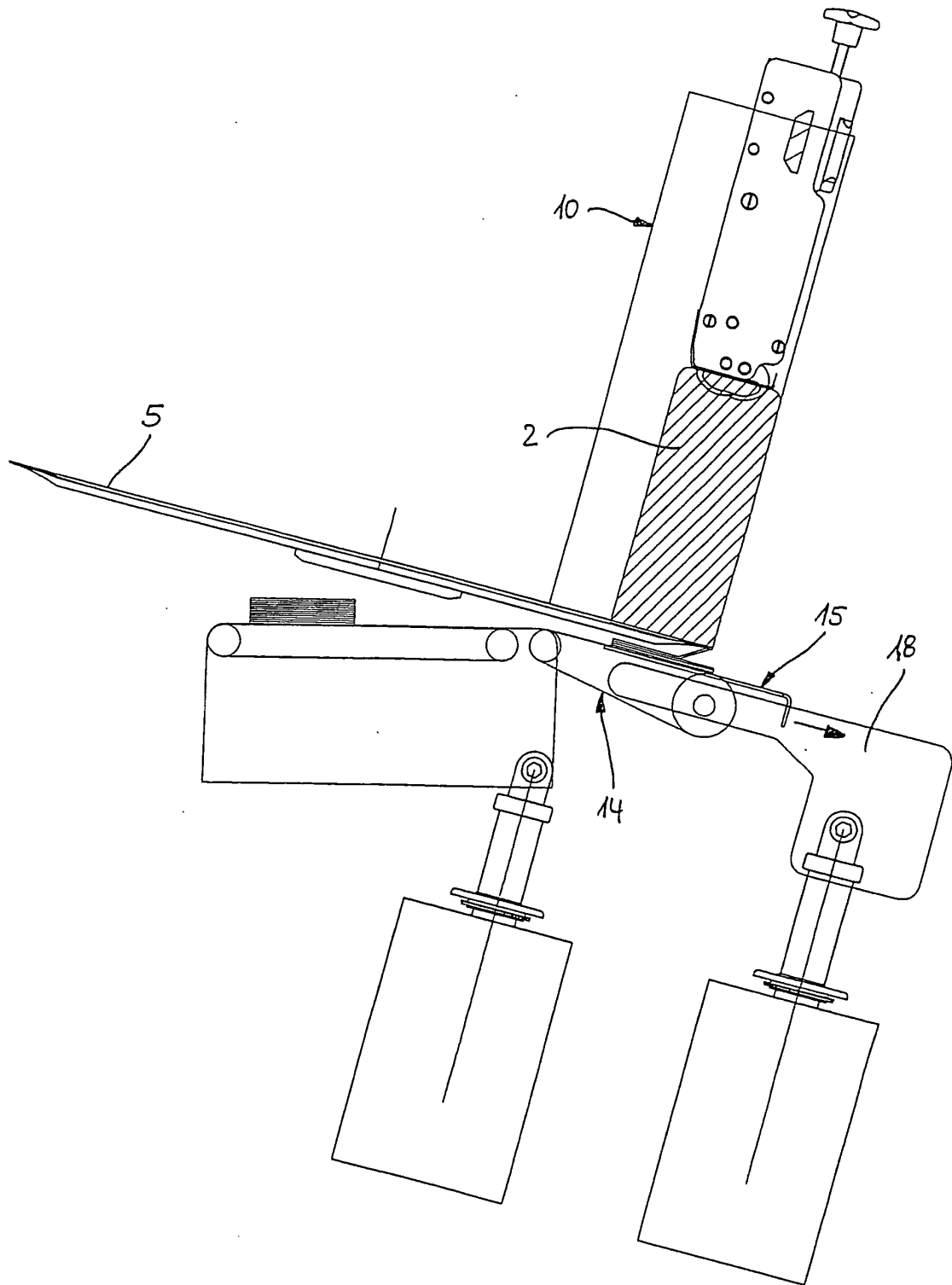


Fig. 10

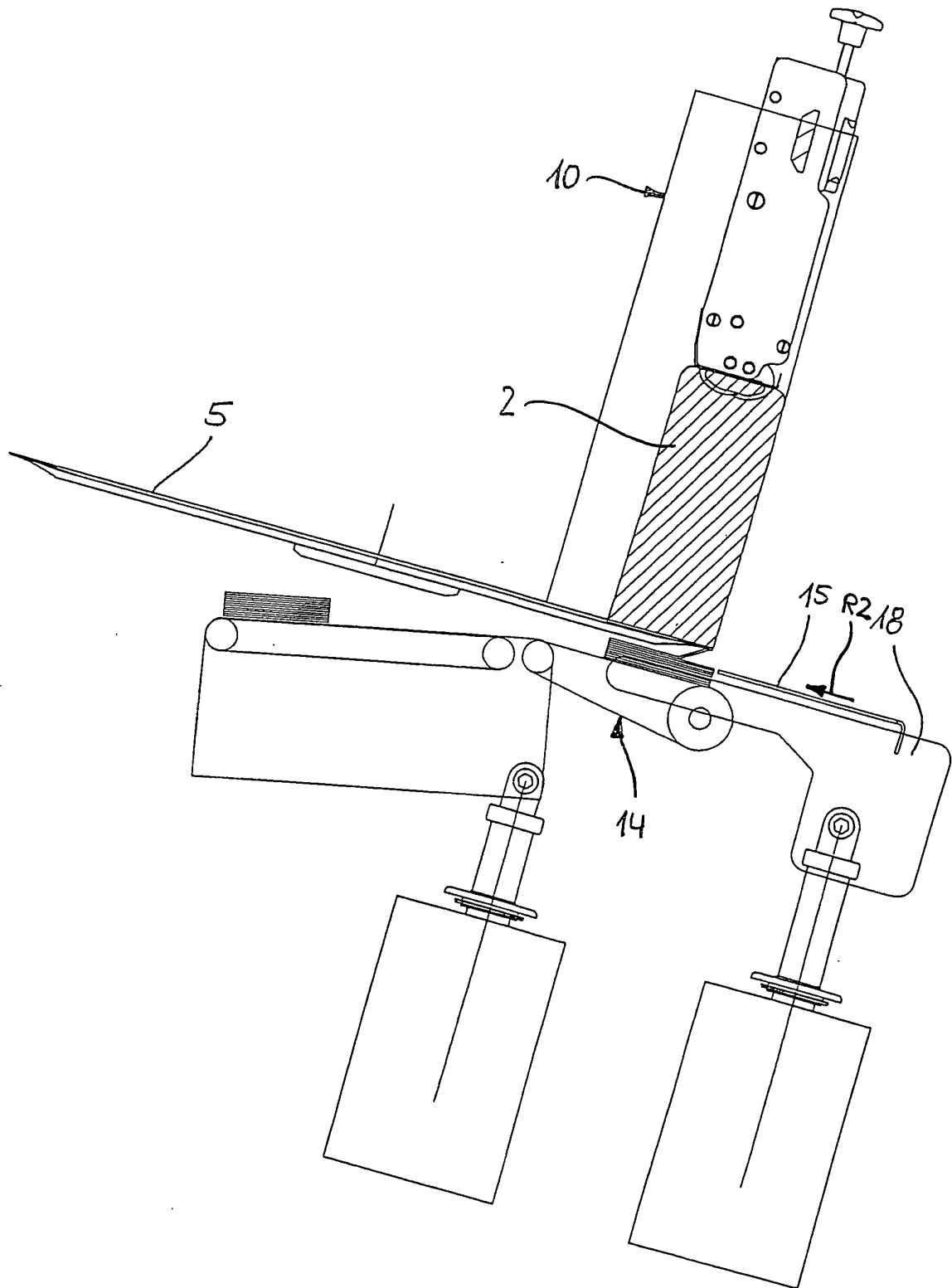


Fig. 11

IN DER BESCHREIBUNG AUFGEFÜHRTE DOKUMENTE

Diese Liste der vom Anmelder aufgeführten Dokumente wurde ausschließlich zur Information des Lesers aufgenommen und ist nicht Bestandteil des europäischen Patentdokumentes. Sie wurde mit größter Sorgfalt zusammengestellt; das EPA übernimmt jedoch keinerlei Haftung für etwaige Fehler oder Auslassungen.

In der Beschreibung aufgeführte Patentdokumente

- US 3842698 A [0002] [0006] [0013] [0025]
- US 842698 A [0005]
- DE 19713813 C1 [0006]
- EP 0698452 A1 [0009]
- US 3846698 A [0014]