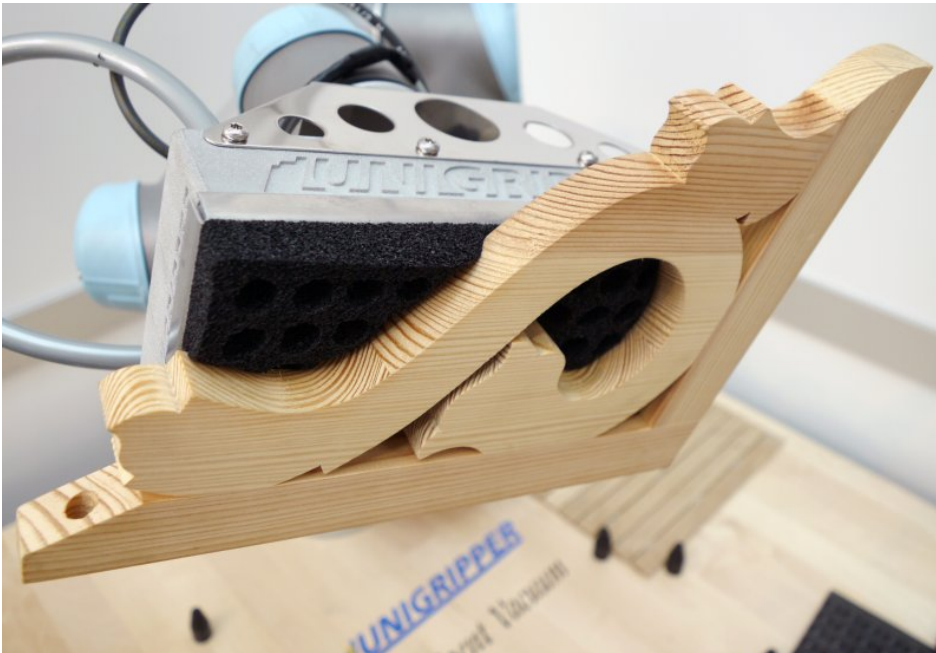


## Vakuum-Flächengreifer

Artikel vom 24. November 2021

Zubehör



Das Vakuum-Flächengreifsystem mit integrierter Technik kann auch an Cobots betrieben werden (Bild: Fluidtechnik Bückeberg).

Die Automation ist auch in der Holz- und Möbelindustrie weiter auf dem Vormarsch. Nicht nur in der Produktion, sondern auch in der Montage kommen verstärkt Roboter zum Einsatz. Insbesondere werden einfache, wiederkehrende Prozesse automatisiert, aber auch sogenannte MRK-Anwendungen entstehen (Mensch-Roboter-Kollaboration). Spezielle Roboter, auch Cobots genannt, bietet der Markt inzwischen in großer Vielzahl an. Dabei müssen nicht nur die Roboter selbst den Sicherheitsrichtlinien entsprechen, auch an Anbauteile wie Vakuumgreifer wachsen die Ansprüche.

### »UniGripper«

Eine Lösung ist hier das Vakuum-Flächengreifsystem »UniGripper«, welches bereits seit 1999 von der [Fluidtechnik Bückeberg GmbH](#) vertrieben wird. Eine spezielle

Weiterentwicklung des erprobten Greifsystems, basierend auf neuesten Fertigungstechniken, stellt die Variante »Co-Light« dar. Dieser sehr leichte Vakuumgreifer eignet sich besonders für Roboter mit geringer Traglast. Dank der komplett integrierten Technik und einem abgerundeten Gehäuse darf er laut Hersteller auch an Cobots betrieben werden. Durch die bewährte Kugelventiltechnik und dem anpassungsfähigen Sauggummi entsteht zu jeder Zeit eine sichere Verbindung zum Werkstück in jeder Einbaulage. Der Vakuumgreifer arbeitet zuverlässig und ist wartungsfreundlich. Neben dem Handling von Fronten gibt es zahlreiche Anwendungen, in denen der Greifer eingesetzt werden kann. Das Unternehmen, welches in diesem Jahr sein 25-jähriges Bestehen feiert, bietet Beratung und Vertrieb für effiziente Lösungen rund um die Kernbereiche der Vakuumtechnik und Pneumatik an.



**Rivatec GmbH**  
**Infos zum Unternehmen**

---

**Rivatec GmbH**  
Berliner Str. 56a  
D-31737 Rinteln

---

05751 9671434

---

[info@rivatec.eu](mailto:info@rivatec.eu)

---

[www.rivatec.eu](http://www.rivatec.eu)

---