# RF13

## PFLEGEROBOTER FÜR KÄSE

FÜR GROSSE KÄSEREIEN UND REIFUNGSBETRIEBE



## PRÄSENTATION

Dieser Roboter basiert auf dem Konzept des RF3, der während mehr als einem Jahrzehnt ein echter Erfolgsschlager war.
Der neue RF13 wurde jetzt auf die veränderten Bedürfnisse unserer Kunden abgestimmt.

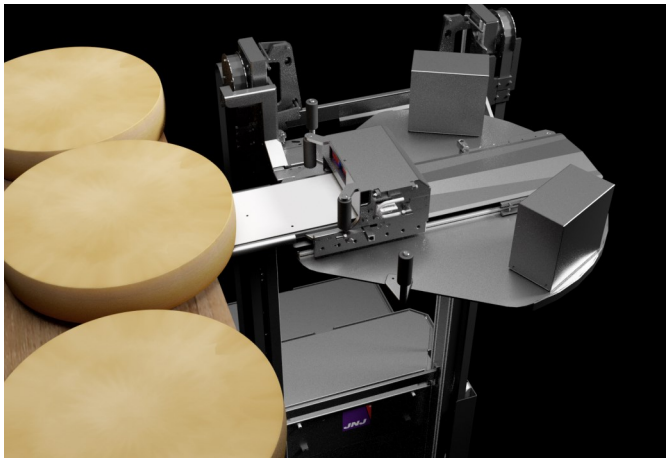
Diese neue Roboter-Generation bietet gleichzeitig Robustheit und Flexibilität. Dank der zahlreichen Chassis-Varianten, kann dieser in fast allen bestehenden Reifekellern genutzt werden.

Das Design wurde mit dem Leitgedanken konzipiert, seinen regelmässigen Unterhalt zu optimieren und so die Langlebigkeit der Maschine zu verbessern.
Das zuverlässige, robuste Design und die zahlreichen verfügbaren Optionen tragen zum Erfolg unserer Roboter auch jenseits unserer Grenzen bei.

## EINE NEUE ROBOTERGENERATION

Der RF13 ist mit allen Elementen ausgestattet,
die zum Erfolg des RF3 geführt haben.
Zu den wichtigsten Neuentwicklungen zählen folgende:

- Der Drehmechanismus der Laibe wurde vollständig neu konzipiert. Der Bewegungsablauf ist gleitend und die Greifzangen umfassen den Käselaib besser
- Ein Strahler leuchtet den Pflegetisch aus.
- Die Salzlakebehälter sind aus Plastik. Für eine bessere Hygiene weisen die Leitungen keine Schweissnähte mehr auf. Vergrössertes Fassungsvermögen der Salzlake in den kompakten Geräten
- Verbesserte Abdichtung des Gerätes und der Bürstensysteme. Eliminierung aller Hohlkörper und verschiedene Designoptimierungen für eine hygienischere Gestaltung
- Neue Robotergeneration mit einer vergrösserten Speicherkapazität die zukünftige Ausbaumöglichkeiten mit neuen Funktionen



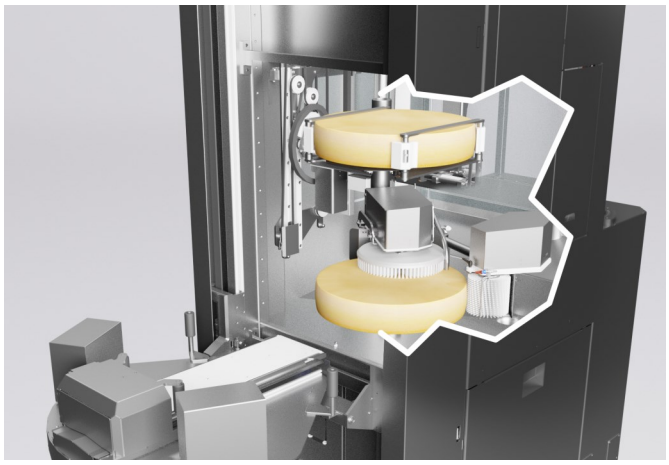
## AUFNAHMEMODUL

Optimale Aufnahme der Laibe durch Erkennung der tatsächlichen Position des Bretts

Laufband ohne Werkzeug in weniger als einer Minute abbaubar

Alle mobilen Bauteile können durch nicht dehnbare Riemen bewegt werden, wartungsfrei

Schienen der Hebevorrichtung und der Platte aus robustem Kunststoff, für geringere



## PFLEGE

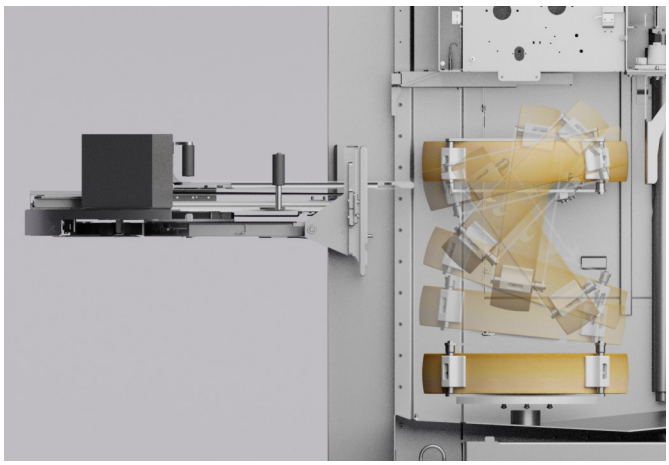
Bürsten und Drehplatte sind ohne Werkzeuge ausbaubar

Grosse Auswahl an Bürsten verfügbar

System zur Füllstandsanzeige der Salzlakebehälter

Ein LED-Strahler leuchtet den Pflegetisch aus; dieser ist vom Bildschirm aus sichtbar und zugänglich

Steuerung zur Auswahl der Salzlakebehälter für einen besseren Zugang versetzt



## DREHMECHANISMUS

Das kinematische System des Drehmoduls wurde komplett überarbeitet, die Bewegungen sind fliessender. Der Käse sitzt fester in den Zangen des Drehmoduls

Durch das neue Design konnte der Bewegungsablauf kompakter konzipiert und das Chassis platzsparender gestaltet werden



## DIALOGBILDSCHIRM UND STEUERUNG

Einfache Programmierung über einen 12-Zoll-Farbbildschirm und ein effizientes Hilfssystem

Zugriffskontrolle für verschiedene Einstellungen und Parameter (Login)



## FÜHRUNG UND BEWEGUNG

Der Roboter ist mit einem kontaktfreien Führungssystem ausgerüstet. Er bewegt sich zwischen den Regalen und korrigiert dabei automatisch seine Laufbahn

Der Roboter nutzt die vorhandene Infrastruktur und orientiert sich automatisch an den Regalstützen

Mit der Fernbedienung kann der Bediener die ideale Position für den besten Blickwinkel einnehmen. Durch die motorbetriebene Lenkung und den Lenkeinschlag von über 180° wird das Manövrieren präzise und erfordert keinerlei Kraftaufwand



## KONSTRUKTION / KONZEPTION

Rahmen aus verschweisstem, rostfreiem Edelstahl 1.4301

Auffangbehälter für Salzlake und Schmiere sind aus Plastik und für die Reinigung einfach auszubauen

Einwandfreie Hygiene: die Pflegestation ist leicht zugänglich, die Schweissnähte sind glatt. Die Neigung der Arbeitsfläche ermöglicht ein optimales Ablaufen der Schmiere und des Reinigungswassers

Robuste und solide Konstruktion

## STANDARDAUSRÜSTUNG

- Synthetische Bürsten
- Dreiphasen Stecker des Typs Euro (Export: ohne Stecker)

## OPTIONEN

- Salzen vor oder nach der Pflege.
  (Es ist auch möglich, nur ein Salzen vorzunehmen)
- Pflege kleiner Laibe (ab 30 cm), die hintereinander auf den Regalen gelagert werden
- Arbeitssystem ohne Umdrehen
- Batteriebetriebenes Antriebssystem
- Warnmodul über das Mobiltelefon (SMS)
- Palettierungs- / Entpalettierungsmodul vorne/hinten
- Hebevorrichtung mit dreifachem Mast, für einen erweiterten Schwenkbereich in besonders hohen Kellern und/oder zum Absenken der Höhe des Roboters für das Passieren von Türen
- Rückverfolgbarkeit der Pflege und der Alarme

Nicht erschöpfende und nicht vertraglich festgelegte Liste von Standardausrüstungen und Optionen. Nur ein kommerzielles Angebot ist verbindlich.

# TECHNISCHE DATEN

Die unten angegebenen Werte dienen nur zur Information.
Anpassungen können auf Anfrage vorgenommen werden.

## GEWICHT

| | |
|---|---|
| Masse | 2’100 — 2’700 kg |

## STROMVERSORGUNG

| | |
|---|---|
| Bemessungsspannung (Toleranz ± 5%) | 3x400 Vac 3LNPE |
| Nennstrom | 13 A |
| Nennfrequenz | 50 Hz |
| Installierte Leistung | 6.5 kW |
| Durchschnittlicher Verbrauch (ca.) | 1.2 kWh |
| Chassis: Fehlerstromschutzschalter FI (DDR) | 30 mA, type B, HI |
| Chassis: Steuervorsicherung | 16 A/C |
| Stromkabel Max. Länge | 110 m |

## ARBEITSRHYTHMUS UND FASSUNGSVERMÖGEN

| | |
|---|---|
| Produktionsleistung (ca.) | 115 Laibe / Std. |
| Behälter für die Salzlake | 220 Liter |
| Behälter für die Rückführung der Schmiere | 140 Liter |
| Fahrgeschwindigkeit | 0,3 m/s |

## BETRIEBSEIGENSCHAFTEN

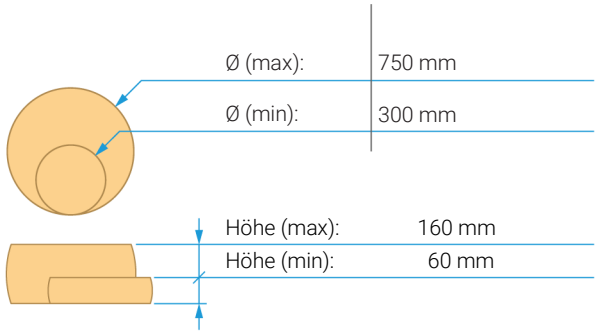
Hebevorrichtung Teleskop-, Doppel- oder Dreifachmaster

Bedienungspersonen Nur ein Bediener

## PRODUKTDATEN

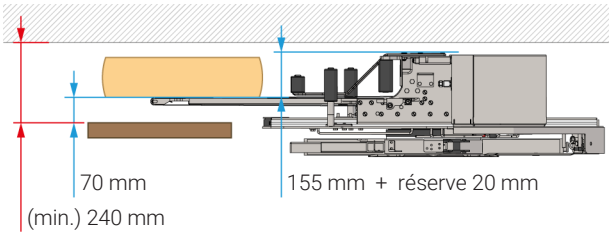
Mindesthöhe 1. Käselaib 200 mm

Mögliche Grössen der Käse:



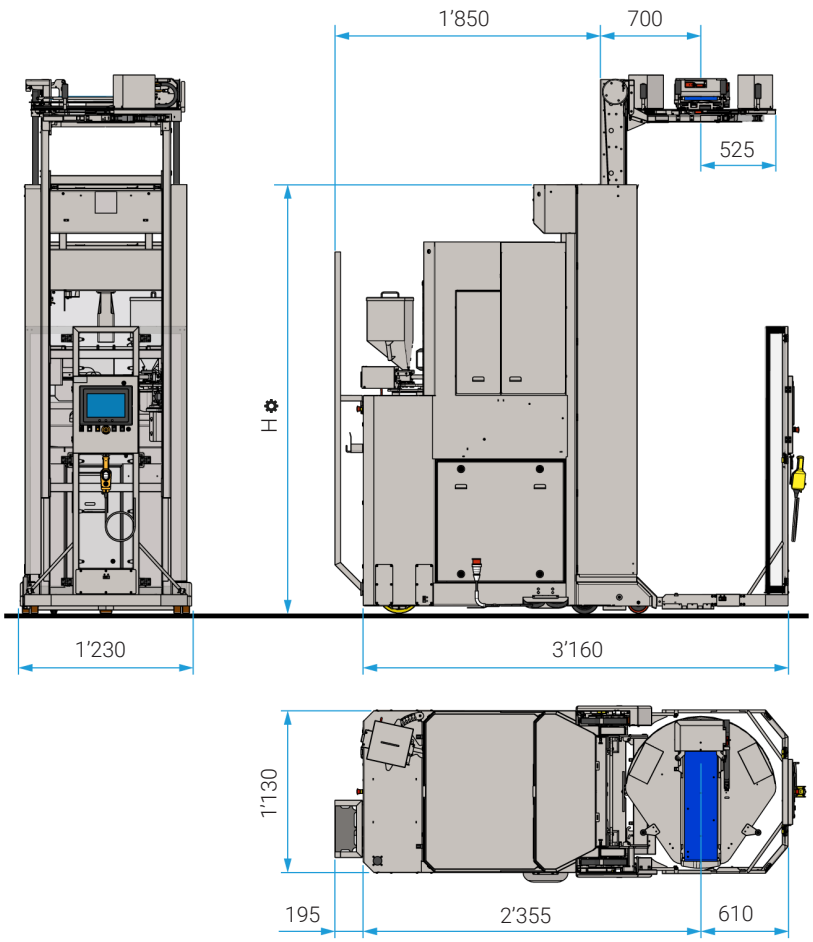

## ABMESSUNG AUFNAHMEMODUL

Benötigter Abstand zwischen dem letzten Brett und der Raumdecke




# STANDFLÄCHE

Abmessungen in mm




## ANZ. REGALREIHEN, DIE BEARBEITET WERDEN KÖNNEN, ABHÄNGIG VON DER HÖHE DES ROBOTERS (H⚙)

| Höhe 1. Käselaib | 300 | 300 |
|---|---|---|
| Achsabstand der Regalreihen | 200 | 210 |
| | ↓ | ↓ |
| H ⚙ | Regalreihen | |
| 2’600 | 21 | 20 |
| 2’800 | 23 | 22 |
| 3’000 | 25 | 24 |
| 3’200 | 27 | 26 |

© JNJ automation SA, alle Rechte vorbehalten. Die in diesem Dokument vorgestellten Produkte und Spezifikationen können jederzeit und ohne Vorankündigung geändert werden. Aktualisiert: 12/01/2026