

Вспомогательное оборудование автоматизированных транспортно – накопительных систем для ГПС:

- Перегрузочные устройства
- Столы поворотные
- Приёмные устройства
- Транспортно – перегрузочные рельсовые роботы
- Транспортно – перегрузочные напольные роботы
- Устройство для контроля габаритных размеров
- Устройство для контроля массы
- Автоматические конвейерные манипуляторы
- Перегрузочные манипуляторы с ручным управлением
- Однорельсовые подвесные дороги
- Краны мостовые электрические однобалочные подвесные с автоматическим адресованием и стыковочными устройствами

Унифицированное вспомогательное оборудование АТСС, включает в себя различные перегрузочные, приемные, поворотные, грузоподъемные механизмы, а также устройства для контроля габаритов и массы грузовых единиц на входе в автоматизированную транспортно-складскую систему ГПС.

Перегрузочные устройства (29 типоразмеров), предназначенные для изменения направления движения грузовых единиц на перпендикулярное без ее поворота относительно собственной оси, показаны в табл. 1.

В табл. 2 приведены технические данные поворотных столов (29 типоразмеров), обеспечивающих изменение направления движения с поворотом грузовой единицы на угол 90...360°

Приемные устройства 58 типоразмеров (табл. 3) предназначены для накопления грузовых единиц перед технологическим оборудованием, например, в ГПМ для механообработки. Приемные устройства сопрягают с транспортными средствами ГПС, распределяющими грузовые единицы между отдельными ГПМ.

Транспортно-перегрузочные роботы — рельсовые (табл. 4) и напольные (табл. 5) — предназначены для межоперационного транспортирования грузовых единиц и автоматической загрузки-разгрузки их на движущийся подвесной или напольный транспорт, а также для штабелирования и накопления грузовых единиц в заданной позиции.

В табл. 6 и 7 приведены технические данные для 29 типоразмеров устройств для контроля габаритов и массы грузовых единиц на входе в АТСС гибкой производственной системы.

Автоматические конвейерные манипуляторы (табл. 8) предназначены для перекладки штучных грузов или тары с подвесного грузонесущего конвейера на загрузочные позиции технологического оборудования и обратно.

В табл. 9 приведены технические данные манипуляторов с ручным управлением пяти типоразмеров, которые служат для механизации перегрузочных работ со штучными грузами или тарой.

Для механизации операций транспортирования, подъема и опускания грузовых единиц в ГПС могут использоваться однорельсовые подвесные дороги с электроталью (табл. 10), а также однобалочные мостовые краны с электроприводами подъема и перемещения, с кнопочным управлением. Данные грузоподъемные механизмы могут оснащаться устройствами автоматического адресования грузовых единиц, транспортируемых по разветвленной трассе.