

ROBOT DE ENCAJADO DE BOLSAS PARA ESTERILIZADO

(Jordi Sánchez, Export Manager, INEMUR)

En los últimos años, se ha originado un considerable crecimiento del empleo de la bolsa como medio de embalaje en el mundo de la alimentación. Este tipo de envase, debido a su maleabilidad y delicada fragilidad, requiere una serie de aspectos para su correcta manipulación en los diferentes procesos de producción, desde que se inicia el proceso de la fabricación de la bolsa con el producto, pasando por la fase de esterilización, hasta que se envasa en un embalaje más rígido para su transporte.

INEMUR ha desarrollado una novedosa solución para el óptimo manejo de bolsas en el proceso del encajado y desencajado en bandejas para líneas de esterilizado de autoclaves.

Este sistema de innovación se ha desarrollado utilizando un tipo de robot capaz de trabajar a altas temperaturas (alrededor de 40° C) y humedades (entre 35 % y 85%), como suelen ser las zonas de esterilizado, apilando y desapilando bolsas en bandejas de acero inoxidable y polipropileno encajables una sobre otras de forma precisa y fiable, preparadas para su esterilización.

INEMUR ha instalado líneas en pequeños espacios donde se realizan un encajado, desencajado de bolsas sobre bandejas apilables, recogiendo y posicionando sobre transportadores que alimentan y retiran las bolsas, en un circuito cerrado, realizando todas estas tareas de forma alternativa, y consecutivamente en un mismo periodo de tiempo.

El sistema es adaptable a diferentes tipos de bolsas, producción, tipo de formato, contenido, peso, etc. y a las medidas de las bandejas diseñadas para el tipo de bolsa en cuestión.

Además, para la automatización total de las líneas de esterilizado es posible diseñar y fabricar circuitos a medida para la recirculación completa de cestos o bandejas apiladas para autoclaves, pudiendo eliminar por completo la mano de obra empleada para su manipulación.

Este sistema ofrece una extraordinaria solución sencilla y precisa en el manejo de bolsas y un considerable ahorro en espacio y mano de obra.

