

## FLUX MOBILE DE MATIÈRES

# Easy LoadMate Ten

**Automatisation lean à haute capacité pour la production CNC moderne**

**Déplacez les matières. Gardez la station du robot fixe.**

Un chariot robuste à dix tiroirs qui se déplace entre les postes et vient s'accoster à un socle de robot indépendant. Préparez le lot suivant hors ligne, standardisez le flux de matières et réservez le temps machine à la production.

**10**

TIROIRS

**50 kg**

PAR TIROIR

Compatible avec 99 % des cobots modernes

De nombreux robots industriels après validation

**PLAQUE D'ADAPTATION DU ROBOT****!**

Sélectionnez et commandez séparément la plaque spécifique au robot dans le configurateur EasyRobotics.

**600 × 400 mm**

SURFACE UTILE PAR TIROIR

**ER-LM9001**

10 tiroirs | 50 kg par tiroir | 4 roues | accostage à ressort | colonne lumineuse

EASY LOADMATE TEN

# Conçu pour le flux de production

Une plateforme mobile de masse élevée, dotée d'interfaces maîtrisées pour les tiroirs et l'accostage, conçue pour une manutention répétable au quotidien en milieu industriel.



**ER-LM9001**

1

**190 kg**

Masse élevée de la plateforme

Structure mobile robuste pour des déplacements répétés et un usage industriel.

2

**≤ 2 mm**

Flèche maximale publiée

Performance structurelle à la pleine charge nominale de chaque tiroir.

3

**GOUPILLE**

Verrouillage positif des tiroirs

Tiroirs verrouillés par goupille, avec une force d'extraction publiée de 20 N.

4

**4**

Roues pour la mobilité

Déplacez les matières et les en-cours entre les postes, sans chariot élévateur.

## ARCHITECTURE DE CHARIOT PASSIF

Le chariot mobile ne nécessite ni air comprimé ni interface de commande propre.

5

**RESSORT**

Accostage défini

Un verrou à ressort relie le chariot à la station fixe du robot.

6

**COLONNE**

Confirmation visible

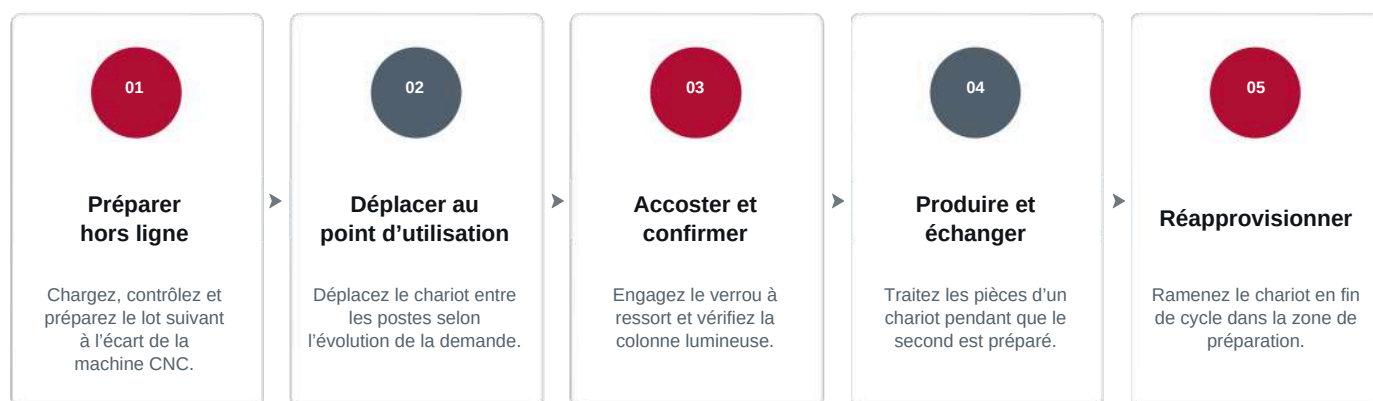
Une colonne lumineuse indique clairement à l'opérateur l'état d'accostage.



Le chariot mobile ne nécessite ni air comprimé ni interface de commande propre.

# Un flux lean, pas un stock immobile

Séparez la préparation du temps machine. Réapprovisionnez le chariot hors ligne et amenez-le au poste uniquement lorsque le lot suivant est prêt.



## EFFETS LEAN

- Moins d'attente sur la CNC
- Moins de déplacements inutiles
- Moins d'interruptions de l'opérateur
- État visuel clair
- Interface de chariot standardisée
- Flux évolutif entre plusieurs stations

## STATION D'ACCOSTAGE INDÉPENDANTE

Le robot reste sur un socle fixe de 1200 mm. Le chariot mobile s'accoste à l'interface du socle, ce qui permet à un même porteur de matières de desservir plusieurs stations. Des stations d'accostage supplémentaires peuvent être proposées pour les implantations à plusieurs machines.

# Spécifications techniques

Données publiées pour ER-LM9001. Vérifiez le plan final approuvé et la confirmation de commande avant l'installation.

**ER-LM9001**

RÉFÉRENCE DE COMMANDE PUBLIÉE

**10 × 50 kg**

CAPACITÉ DES TIROIRS

**190 kg**

POIDS DU PRODUIT

|                                        |                                       |
|----------------------------------------|---------------------------------------|
| Dimensions (L × l × H)                 | 433 × 838 × 1372 mm                   |
| Nombre de tiroirs                      | 10                                    |
| Charge nominale par tiroir             | 50 kg                                 |
| Hauteur maximale de pièce              | 100 mm                                |
| Surface utile du tiroir                | 600 × 400 mm                          |
| Exemple de capacité                    | 28 pièces de 80 × 80 mm               |
| Verrouillage du tiroir                 | Verrouillage par goupille             |
| Force d'extraction par tiroir          | 20 N                                  |
| Accostage du chariot                   | Verrou à ressort                      |
| Confirmation d'accostage               | Colonne lumineuse                     |
| Socle externe du robot                 | 1200 mm                               |
| Alimentations et interfaces du chariot | Sans air / sans interface de commande |
| Mobilité                               | 4 roues                               |

Les documents publiés peuvent présenter de légères variations dimensionnelles. Le plan de projet approuvé et la confirmation de commande font foi.

# La compatibilité du robot commence à l'interface

Le chariot est mobile ; le robot est installé sur un socle indépendant. La plaque d'adaptation spécifique relie le robot sélectionné à ce socle.

# 99 %

DES ROBOTS MODERNES



De nombreux robots industriels compacts peuvent également être intégrés après validation technique.

## À VALIDER AVANT LA MISE EN SERVICE

- Masse du robot et moment à la base
- Portée vers tous les tiroirs et la machine
- Charge utile, accélération et dynamique du cycle
- Schéma de fixation et cheminement des câbles
- Protections et fonctions de sécurité requises



## N'OUBLIEZ PAS LA PLAQUE D'ADAPTATION

!

Sélectionnez le modèle exact de robot dans le configurateur en ligne d'EasyRobotics avant de commander. La plaque d'adaptation est un article distinct, sauf inclusion expresse dans le devis. Si aucune plaque standard ne convient, une interface sur mesure peut être conçue.



OUVRIR LE  
CONFIGURATEUR /  
PORTAIL PARTENAIRES

# Configurez le système autour du procédé

Partez de la plateforme publiée ER-LM9001 et ajoutez des chariots, des accostages, des matériaux et des interfaces selon le concept de production.

## CONFIGURATION STANDARD

- Chariot mobile à dix tiroirs
- 50 kg de charge nominale par tiroir
- Verrouillage par goupille et 20 N d'extraction
- Quatre roues
- Interface d'accostage avec verrou à ressort
- Confirmation par colonne lumineuse
- Socle externe de robot de 1200 mm

## OPTIONS ET ÉLÉMENTS D'INGÉNIERIE

- Chariot LoadMate supplémentaire
- Station d'accostage supplémentaire
- Version entièrement en acier inoxydable
- Plaque d'adaptation spécifique au robot
- Plateaux et outillages sur mesure
- Interface pour robot industriel
- Protections et commandes spécifiques au projet

## MODE DE COMMANDE

| ÉLÉMENT                         | INTÉRÊT POUR LE PROCÉDÉ             | MODE DE COMMANDE   |
|---------------------------------|-------------------------------------|--------------------|
| <b>Chariot supplémentaire</b>   | Préparation avec échange rapide     | Devis              |
| <b>Accostage supplémentaire</b> | Un chariot, plusieurs stations      | Devis              |
| <b>Acier inoxydable</b>         | Hygiène / résistance à la corrosion | Devis              |
| <b>Plaque d'adaptation</b>      | Interface spécifique au robot       | Configurateur      |
| <b>Outillages sur mesure</b>    | Présentation spécifique des pièces  | Devis d'ingénierie |

### ER-LM9001

Plateforme standard publiée. Les options sans numéro fixe publié reçoivent leur référence dans le devis ou le configurateur.

# Accoster, vérifier, produire

Une configuration répétable impose d'installer et de valider, comme une cellule complète, la station fixe, l'interface du robot et la séquence d'accostage.

1

## Positionner la station

Installez le socle fixe et l'interface d'accostage sur une base adaptée, conformément au plan du projet.

2

## Monter le robot

Utilisez la plaque adaptée et respectez les instructions du fabricant concernant la visserie et les couples de serrage.

3

## Déplacer et accoster

Approchez lentement, engagez le verrou à ressort et immobilisez le chariot dans la position définie.

4

## Confirmer l'état

Vérifiez la colonne lumineuse et les interverrouillages du projet avant le passage en mode automatique.

5

## Valider le procédé

Vérifiez la portée, la charge utile, les dégagements, les arrêts et le redémarrage en sécurité.

6

## Approuver la cellule complète

Finalisez l'évaluation des risques, les protections et la conformité de l'installation intégrée.

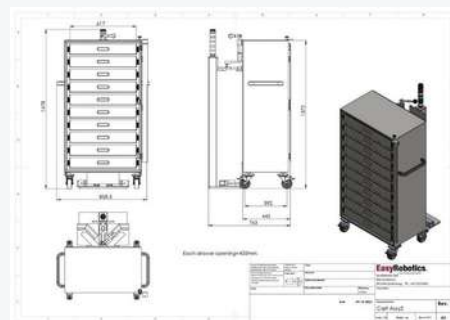


SCHÉMA INDICATIF  
LE PLAN FINAL FAIT FOI

### PÉRIMÈTRE DU SYSTÈME

Le chariot mobile ne nécessite ni air comprimé ni interface de commande. La cellule complète peut nécessiter des E/S machine, des circuits de sécurité, une enceinte et d'autres intégrations spécifiques.

### CONTRÔLES DE ROUTINE

Roues et freins | verrouillages des tiroirs | surfaces d'accostage | colonne lumineuse | outillages et fixations | dommages ou contamination

Responsabilité de l'intégrateur : valider la cellule complète d'alimentation, y compris le robot, la pince, la machine CNC, les outillages, les protections et les exigences légales locales.

# Récapitulatif des commandes

Référence publiée, interface robot requise et options de projet.

| RÉFÉRENCE                       | ÉLÉMENT                                                   | CONFIGURATION / FOURNITURE                                                                                                       |
|---------------------------------|-----------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>ER-LM9001</b>                | Easy LoadMate Ten                                         | L : 443, I : 838,5, H : 1372   10 tiroirs, 190 kg, 4 roues, accostage par verrou à ressort et confirmation par colonne lumineuse |
| <b>Article du configurateur</b> | Plaque d'adaptation spécifique au robot                   | Choisissez la marque et le modèle exacts dans le configurateur en ligne                                                          |
| <b>Article sur devis</b>        | Chariot LoadMate supplémentaire                           | Second chariot pour la préparation hors ligne et l'échange rapide                                                                |
| <b>Article sur devis</b>        | Station d'accostage supplémentaire                        | Poste fixe supplémentaire pour un flux entre plusieurs machines                                                                  |
| <b>Article sur devis</b>        | Version entièrement en acier inoxydable                   | Configuration hygiénique ou résistante à la corrosion                                                                            |
| <b>Ingénierie / devis</b>       | Plateaux, outillages et intégration de robots industriels | Conception et validation spécifiques au projet                                                                                   |

## N'OUBLIEZ PAS LA PLAQUE D'ADAPTATION DU ROBOT

Commandez séparément la plaque spécifique au robot dans le configurateur EasyRobotics, sauf inclusion expresse dans le devis.



### EasyRobotics ApS

Tinggårdvej 1  
 6400 Sønderborg, Danemark  
 info@easyrobotics.dk  
 +45 53 77 02 67  
 www.easyrobotics.biz



### CONFIGURATEUR / PORTAIL PARTENAIRES

[easyrobotics.biz/login](https://easyrobotics.biz/login)

Informations fournies de bonne foi, sous réserve d'erreurs ou d'omissions. EasyRobotics se réserve le droit de modifier sans préavis la conception, les dimensions, les spécifications, les références de commande, la disponibilité et l'étendue de la fourniture. Le devis en vigueur, le plan approuvé et la confirmation de commande font foi.