

PALETTISATION | PLATEFORME D'AUTOMATISATION À DEUX PALETTES

EasyPalletizer

Plateforme robuste à deux palettes pour une automatisation productive en fin de ligne

Trois hauteurs standard. Deux emplacements de palettes. Détection intégrée et retour d'état à l'opérateur réunis dans une seule base industrielle.



99 % des cobots modernes

2 emplacements de palettes

4 capteurs de palettes

Nombreux robots industriels



Pensez à sélectionner et à commander la plaque d'adaptation spécifique au robot dans le configurateur en ligne EasyRobotics.



PAGE
PRODUIT

PT-1010 / PT-1011 / PT-1013 | Variantes inox AISI 304 SST

EasyRobotics ApS | Sønderborg, Danemark

Conçue pour la stabilité, la disponibilité et un accès aisé pour la maintenance

Une structure rigide en acier, une géométrie de montage définie et un ancrage au sol par boulons M12 assurent une base stable pour des cycles de palettisation répétables.



195 kg

2

emplacements de palettes : gauche et droite

600 x 300 x 500

01

Construction industrielle en acier

Une base de masse élevée favorise des mouvements prévisibles du robot et une longue durée de vie dans les environnements exigeants de fin de ligne.

02

Ancrage pour l'exploitation

Avant la production, la plateforme doit être fixée à un sol adapté à l'aide de boulons d'ancrage M12.

03

Compartiment du contrôleur protégé

Le compartiment arrière fermé protège le contrôleur du robot et comporte une platine de montage pour les équipements auxiliaires.

04

Conception mécanique facile à entretenir

Les portes, panneaux amovibles, passages de fourches et câbles accessibles facilitent l'installation, l'inspection et le déplacement.

Production à deux palettes

**4 capteurs de palettes
à réflexion diffuse**

2 voyants RVB configurables

2 boutons-poussoirs opérateur

Répartiteur précâblé 8 x M12

Aucun air comprimé requis

Flux à deux palettes, contrôle d'état intégré

Une palette peut être traitée pendant le remplacement de la palette opposée, ce qui favorise un flux continu et un retour d'état clair pour l'opérateur.

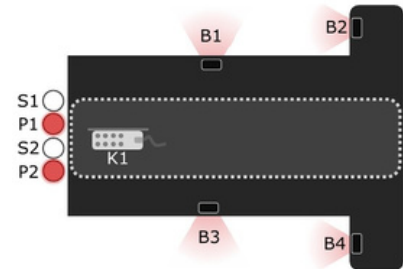


Figure 1 - Implantation des composants de la série EasyPalletizer

8 x M12

RÉPARTITEUR PRÉCÂBLÉ

4 CAPTEURS

Deux zones de palettes sont surveillées pour vérifier leur bon positionnement.

2 VOYANTS RVB

Retour d'état configurable pour chaque côté palette.

2 BOUTONS-POUSOIRS

Fonctions affectables : réarmement, libération ou processus.

FLUX À DEUX PALETTES

Le robot peut changer de côté lorsqu'une palette est complète.

E/S DU ROBOT

Les signaux sont affectés au contrôleur du robot sélectionné.

CONFIRMATION DE LA PALETTE

Validez le bon positionnement avant le démarrage du cycle.

1

POSITIONNER

Placez la palette dans la position définie par les guides.

2

CONFIRMER

Les capteurs vérifient la palette avant le démarrage du cycle.

3

PALETTISER

Le robot exécute le schéma d'empilage programmé.

4

CHANGER DE CÔTÉ

Retirez la palette pleine pendant que la production se poursuit.

La logique finale des E/S, le comportement au redémarrage et les dispositifs de protection doivent être conçus et validés pour la cellule robotisée complète.

Trois hauteurs standard. Six références de commande publiées.

Choisissez la hauteur du piédestal et le matériau adaptés au convoyeur, à la pile sur palette et à l'environnement de production.


PT-1010
Base pour deux palettes
Hauteur totale : 710 mm | 195 kg

Base surbaissée pour deux emplacements de palettes.


PT-1011
Piédestal fixe
Hauteur totale : 835 mm | 215 kg

Plateforme à hauteur fixe pour des enveloppes de travail standard.


PT-1013
Piédestal fixe
Hauteur totale : 1200 mm | 220 kg

Point de montage surélevé pour les piles et convoyeurs hauts.


PT-...-SST
Gamme inox AISI 304
Base / 835 / 1200 mm

Versions en acier inoxydable des trois configurations standard.

GAMME EN ACIER INOXYDABLE

Les PT-1010-SST, PT-1011-SST et PT-1013-SST sont réalisés en AISI 304 pour répondre aux exigences d'hygiène, de résistance à la corrosion et des zones de production exigeantes.

Confirmez le dernier plan approuvé, l'état de surface et le contenu exact de la livraison dans le devis et la confirmation de commande.

Compatibilité robot sans plateforme imposée

Compatible avec 99 % des cobots modernes. De nombreux robots industriels peuvent être intégrés après validation technique.

99 %

DES COBOTS MODERNES

STANDARD OU SUR MESURE

Intégration standard des cobots

Vérifiez le schéma de fixation de la base, la masse du robot, la charge utile, la portée, le cheminement des câbles, la géométrie des palettes et la hauteur d'empilage.

Intégration de robots industriels

De nombreux robots industriels compacts peuvent être utilisés après validation des moments à la base, de la dynamique, de l'ancrage, des protections et de l'architecture de sécurité.

Aucune interface adaptée ?

EasyRobotics peut concevoir une plaque d'adaptation, une interface de montage ou une géométrie de piédestal sur mesure.

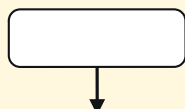
N'OUBLIEZ PAS LA PLAQUE D'ADAPTATION

Sélectionnez le modèle exact du robot dans le configurateur en ligne / portail partenaires EasyRobotics. La plaque d'adaptation se commande séparément, sauf inclusion explicite dans le devis.

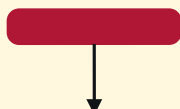


CONFIGURER : easyrobotics.biz/login

ROBOT



ADAPTATEUR



PIÉDESTAL



L'adéquation finale dépend de l'ingénierie du projet, de l'étude de portée et de l'évaluation des risques.

MASSE DU ROBOT | MOMENT À LA BASE | CHARGE UTILE | PORTÉE | HAUTEUR D'EMPLAGE | DYNAMIQUE | PROTECTIONS | CÂBLES

Options et configurations sur mesure

Adaptez la plateforme de palettisation au processus. Les options publiées et les ajouts propres au projet sont confirmés dans le devis.

Capot du scanner de sécurité

PUBLIÉ

Capot / support optionnel publié pour l'intégration d'un scanner spécifique au projet.

Réalisation en inox AISI 304

VARIANTE

Variante SST publiée pour les trois hauteurs standard de plateforme.

Intégration Ewellix LiftKit

SUR ÉTUDE

Solution de levage réglable en hauteur ; l'intégration du contrôleur et du logiciel est propre au projet.

Solution à colonne fixe

OPTION

Colonne de robot fixe avec passage interne des câbles pour une géométrie de portée définie.

Kit d'extension de 200 mm

OPTION

Extension publiée pour les robots à rayon d'épaule plus important ; un réétalonnage des capteurs est requis.

Plaque d'adaptation du robot

CONFIGURATEUR

Plaque standard via le configurateur ; interface sur mesure disponible sur demande.

Géométrie palette / convoyeur sur mesure

SUR ÉTUDE

Guides, décalages et géométrie de portée conçus pour l'implantation approuvée.

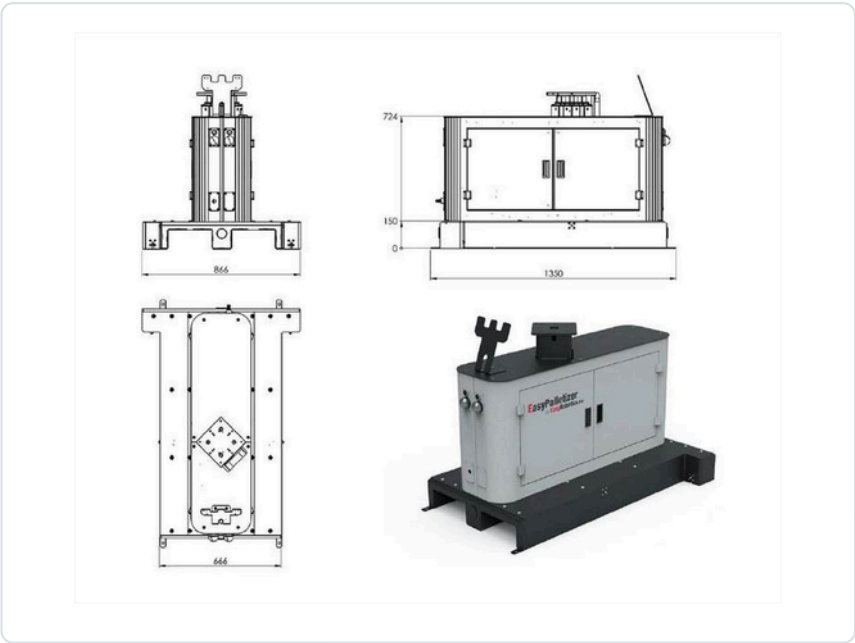
Ensemble robot industriel et sécurité

SUR ÉTUDE

Ancrage, protections, câbles, commandes et validation des risques propres au projet.

Seules les références figurant à la page 8 sont des références de produits standard publiées.
Les ajouts non standard sont définis dans le devis approuvé.

Données techniques et périmètre d'intégration



SÉRIE PT

EasyPalletizer

Données publiées de la plateforme

2 PALETTES | 6 RÉFÉRENCES DE COMMANDE

Dimensions de la base	1350 x 870 x 710 mm	Formats de palettes	GMA / EUR1 / EUR3 / GLOB / APAC / AUS
Hauteurs fixes	835 / 1200 mm	Réglage de l'extension	Kit de 200 mm publié
Masses publiées	195 / 215 / 220 kg	Distribution des signaux	Répartiteur précâblé 8 x M12
Emplacements de palettes	2 - gauche / droite	Besoin en air	Aucun
Capteurs de palettes	4 capteurs à réflexion diffuse	Ancrage au sol	Boulons M12 requis
Dispositifs opérateur	2 boutons + 2 voyants RVB	Interface robot	Plaque d'adaptation requise
Compartiment du contrôleur	600 x 300 x 500 mm	Variante de matériau	Acier peint / AISI 304 SST

Les dimensions et masses publiées sont les valeurs des sources. Le plan de projet approuvé, le devis et la confirmation de commande font foi.



Définir la géométrie palette et convoyeur



Choisir la hauteur de la plateforme



Valider la portée et la charge du robot



Commander la plaque d'adaptation



Ancrer la cellule et évaluer les risques

Le marquage CE de la quasi-machine ne constitue pas le marquage CE de la cellule robotisée complète. L'intégrateur doit finaliser l'évaluation des risques et la validation de conformité.

Vue d'ensemble des commandes

Variantes publiées et articles du configurateur ou du devis

Référence	Variante / article	Configuration / remarque
PT-1010	Base pour deux palettes	H : 710 mm, l : 870, L : 1350, masse : 195 kg. Pour 2 palettes, avec 4 capteurs et 2 voyants LED configurables. Kit d'extension.
PT-1011	Piédestal fixe - 835 mm	H : 835 mm, l : 870, L : 1350, masse : 215 kg. Pour 2 palettes, avec 4 capteurs et 2 voyants LED configurables. Piédestal fixe, kit d'extension.
PT-1013	Piédestal fixe - 1200 mm	H : 1200 mm, l : 870, L : 1350, masse : 220 kg. Pour 2 palettes, avec 4 capteurs et 2 voyants LED configurables. Piédestal fixe, kit d'extension.
PT-1010-SST	Base - AISI 304	H : 710 mm, l : 870, L : 1350, masse : 195 kg. Pour 2 palettes, avec 4 capteurs et 2 voyants LED configurables. Kit d'extension, AISI 304.
PT-1011-SST	835 mm - AISI 304	H : 835 mm, l : 870, L : 1350, masse : 215 kg. Pour 2 palettes, avec 4 capteurs et 2 voyants LED configurables. Piédestal fixe, kit d'extension, AISI 304.
PT-1013-SST	1200 mm - AISI 304	H : 835 mm, l : 870, L : 1350, masse : 220 kg. Pour 2 palettes, avec 4 capteurs et 2 voyants LED configurables. Piédestal fixe, kit d'extension, AISI 304.
Article du configurateur	Plaque d'adaptation spécifique au robot	Sélectionnez le modèle exact du robot. À commander séparément, sauf indication contraire dans le devis.
Devis / ingénierie	Options et intégration sur mesure	Capot de scanner, LiftKit, colonne fixe, extension, géométrie sur mesure, robot industriel et ingénierie de sécurité.

N'oubliez pas la plaque d'adaptation

Scannez le code QR ou ouvrez easyrobotics.biz/login. Si aucune plaque standard ne convient, demandez une interface sur mesure.



EasyRobotics ApS

Tinggårdvej 1
6400 Sønderborg, Danemark
info@easyrobotics.dk
+45 5377 0267

Sous réserve d'erreurs et d'omissions. Les spécifications, dimensions, masses, matériaux, hauteurs, contenu de la livraison, options, disponibilités et références de commande peuvent être modifiés sans préavis. Les documents sources peuvent contenir des données de synthèse anciennes ou incohérentes ; le devis en vigueur, les plans approuvés et la confirmation de commande font foi. La cellule robotisée complète nécessite une évaluation des risques, des dispositifs de protection et une validation de conformité propres au projet.