

FlexiGuard Tending Station

Accès robuste. Protection maîtrisée. Intégration robotique flexible.

Une plateforme robuste sous enceinte pour l'alimentation de machines CNC, le chargement et le déchargement, l'assemblage et la manutention.



PLATEFORME D'ALIMENTATION CNC SOUS ENCEINTE

Compatible avec 99 % des cobots modernes

De nombreux robots industriels après validation

Plaque d'adaptation robot à commander séparément

!

IMPORTANT - COMMANDEZ LA PLAQUE D'ADAPTATION ROBOT

Sélectionnez la marque et le modèle exacts du robot dans le configurateur en ligne EasyRobotics. Si l'interface standard ne convient pas, la solution de fixation peut être personnalisée.

99%

des cobots modernes

800 kg

masse de la plateforme industrielle

1500 x 1000

surface de travail en mm

Robustesse industrielle. Conçue pour la disponibilité.

Une plateforme rigide en acier, un espace protégé pour le contrôleur et un ancrage défini assurent une base stable pour les cycles d'alimentation exigeants.


800 kg

Masse structurelle assurant la stabilité de la plateforme industrielle

1500 x 1000 mm

Grande surface perforée pour l'alimentation

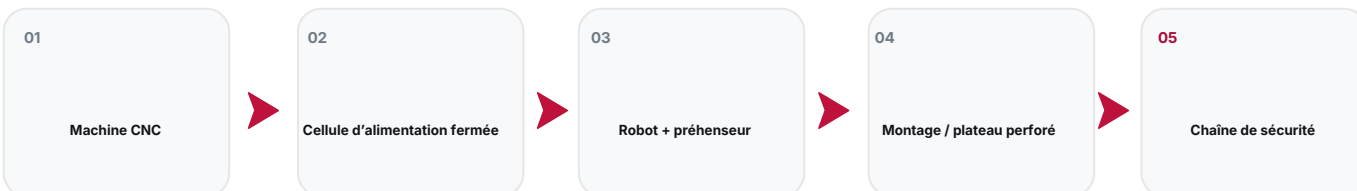
1000 x 700 x 750 mm

Compartiment protégé pour le contrôleur

Max. 8 bar

Raccord d'air sec régulé

ARCHITECTURE DE LA PLATEFORME


1

Enceinte rigide

La structure en acier et les zones de service fermées protègent les équipements dans les environnements de production exigeants.

2

Ancrage au sol

La station est mise à niveau et solidement fixée au sol pour un fonctionnement répétable du robot.

3

Socle ventilé

Six portes de service munies d'ouvertures de ventilation facilitent le refroidissement et l'accès pour la maintenance.

4

Commandes intégrées

Un espace est prévu pour la commande du robot, les équipements électriques, l'arrêt d'urgence et la signalisation d'état.



Le contrôleur et les équipements électriques sont logés dans le socle inférieur.

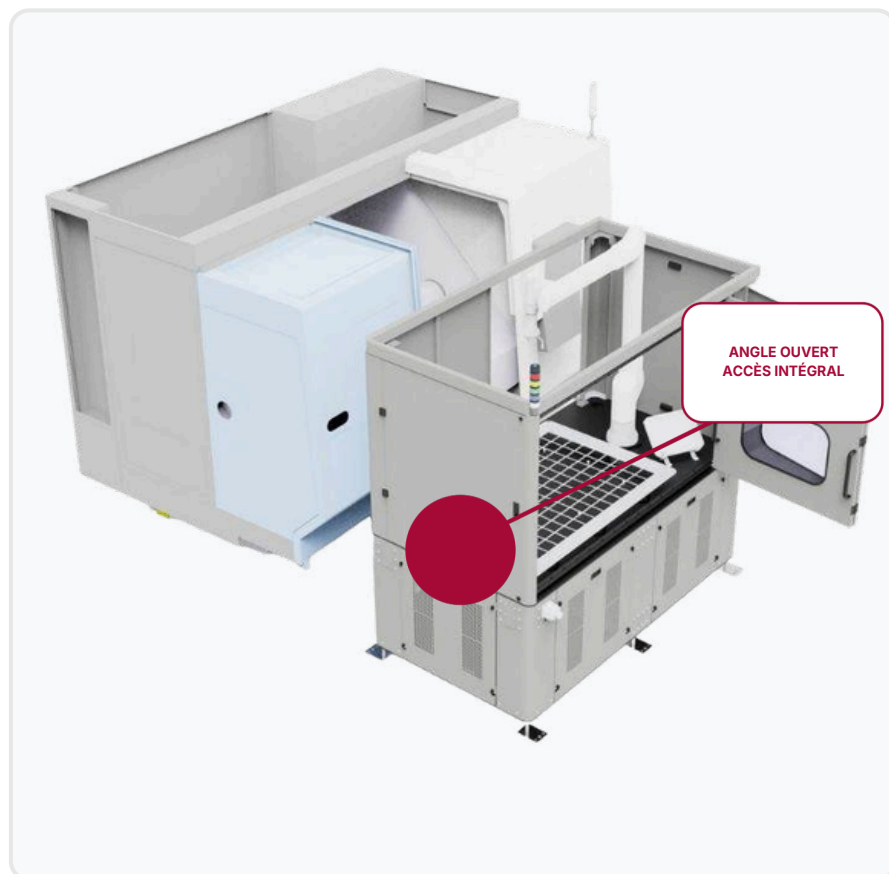


Les éléments de l'enceinte sont fixés mécaniquement au socle rigide.

L'ancrage au sol et la mise à niveau sont requis avant utilisation.

Ouvrez l'angle. Accédez à toute la table.

Le concept d'accès libère l'angle avant-latéral pour charger, fixer les pièces, nettoyer et entretenir toute la surface de travail.



01 Arrêtez et déverrouillez

Mettez le système en sécurité avant d'ouvrir tout élément d'accès.

02 Faites coulisser la porte avant

La porte avant coulisse sur un rail de roulement industriel Igus, pour une ouverture manuelle fluide.

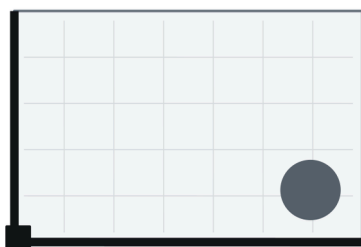
03 Ouvrez le côté et l'angle

Ouvrez l'accès latéral et la section d'angle pour supprimer l'obstacle fixe au bord de la table.

04 Utilisez toute la surface

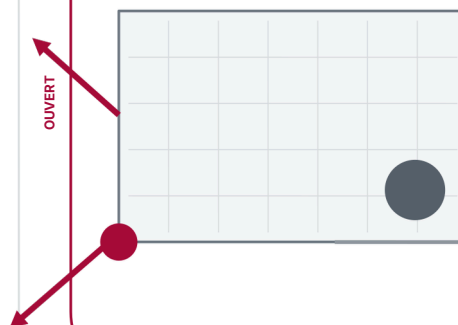
Le plateau perforé de 1500 x 1000 mm est entièrement accessible pour les changements de série et la maintenance.

FERMÉ - MODE PRODUCTION



Les protecteurs forment une enceinte contrôlée autour du robot et du procédé.

OUVERT - MODE CHANGEMENT DE SÉRIE



Les accès avant, latéral et d'angle dégagent le passage pour le chargement.

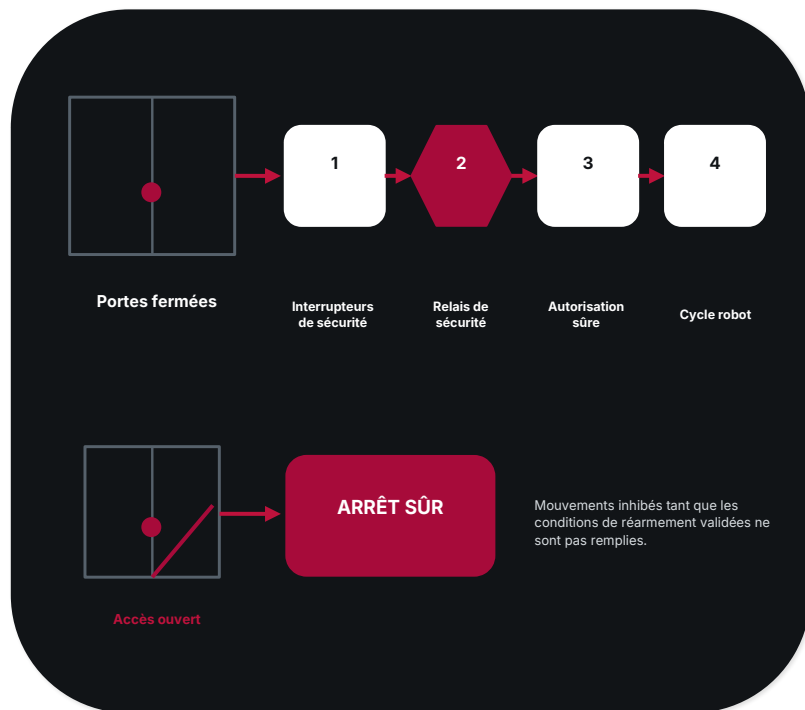


CONDITION D'ACCÈS SÉCURISÉ

Les mouvements du robot doivent être arrêtés dès qu'une porte ou une section d'angle est ouverte ou retirée.

Enceinte fermée. La sécurité sans complexité inutile.

La surveillance de sécurité des accès peut relier les portes à un circuit d'arrêt surveillé et à une séquence de redémarrage contrôlée.



1

Accès surveillés

Les interrupteurs des portes et portillons surveillent les points d'accès protégés.

2

Logique du relais de sécurité

Un relais ou un automate de sécurité évalue la chaîne d'accès et demande un arrêt sûr.

3

Redémarrage contrôlé

Après fermeture des accès, le réarmement et le redémarrage suivent le concept validé de la cellule.

4

Possibilité de se passer de scanner

Dans de nombreuses configurations fermées et validées, ce concept peut éviter le recours à des scanners de zone coûteux.

UN SCANNER N'EST PAS SYSTÉMATIQUEMENT NÉCESSAIRE

Lorsque tous les accès sont fermés et que les interverrouillages et relais de sécurité sont correctement intégrés, l'enceinte peut assurer la protection requise sans scanner de zone. La décision finale dépend du robot, du procédé, de l'outillage, des accès et de l'analyse complète des risques.



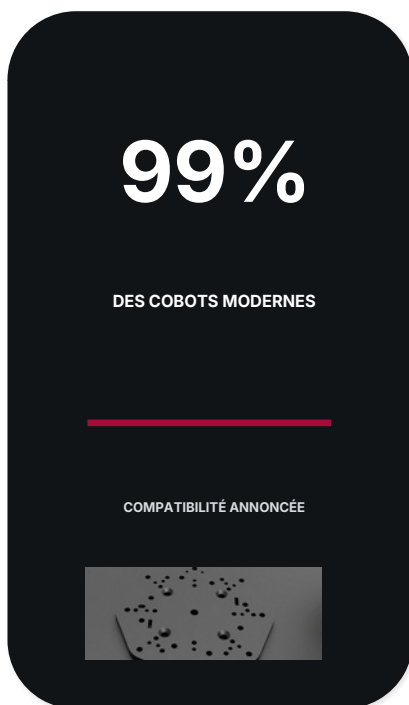
SCANNER
DE ZONE

RESPONSABILITÉ DE L'INTÉGRATEUR

L'intégrateur reste responsable de l'analyse des risques, des fonctions de sécurité, de la validation et de la conformité de l'ensemble de la cellule robotisée.

99 % des cobots. De nombreux robots industriels.

Le concept de fixation couvre la plupart des robots collaboratifs ; l'ingénierie de projet étend la plateforme à de nombreuses applications de robots industriels.



Compatibilité standard avec les cobots

La compatibilité annoncée couvre 99 % des cobots modernes lorsque la plaque d'adaptation robot appropriée est sélectionnée.

Intégration de robots industriels

De nombreux robots industriels compacts et de taille moyenne peuvent être intégrés après examen technique des charges, de la portée et des protections.

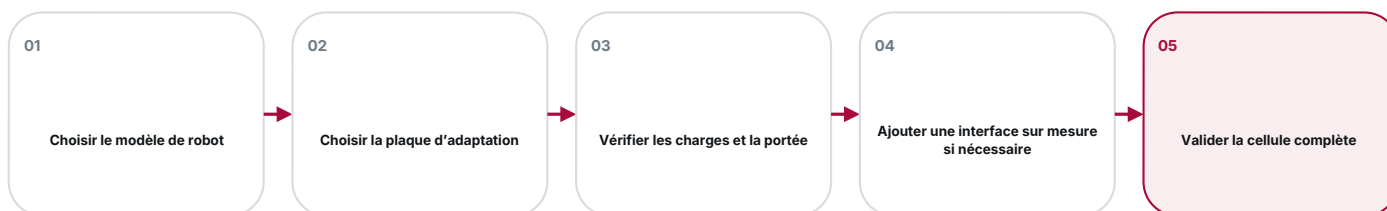
Ingénierie sur mesure

Si l'interface de fixation standard ne convient pas, la plaque d'adaptation, la colonne ou la position de montage peut être personnalisée.

EXAMEN TECHNIQUE DES ROBOTS INDUSTRIELS



PROCESSUS DE CONFIGURATION

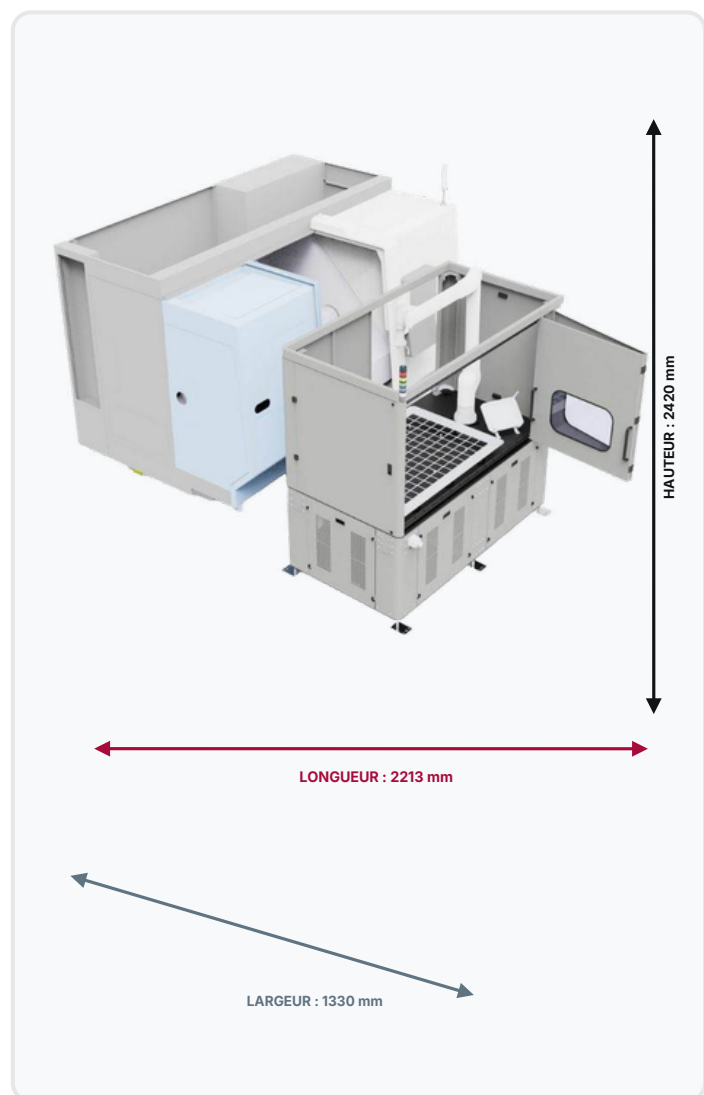


N'OUBLIEZ PAS LA PLAQUE D'ADAPTATION

La plaque d'adaptation spécifique au robot se commande séparément, sauf inclusion explicite dans le devis. Utilisez le configurateur EasyRobotics ou demandez une interface sur mesure.

Caractéristiques techniques

Valeurs commerciales de référence de la configuration standard FG-1000-T.



Référence de commande	FG-1000-T
Dimensions hors tout (L x l x H)	2213 x 1330 x 2420 mm
Poids du produit	800 kg
Surface de travail	Plateau perforé de 1500 x 1000 mm
Fixation du robot	0° ou 45°
Compatibilité	99 % des cobots modernes ; de nombreux robots industriels après examen
Compartiment du contrôleur	1000 x 700 x 750 mm
Alimentation en air	Air sec, 8 bar max.
Ancrage au sol	Requis
Support de boîtier d'apprentissage	Inclus
Interface	Sélecteur ; intégration E/S et borniers selon le projet
Accès	Portes avant et latérales manuelles ; porte avant sur rail de roulement

SURFACE DE TRAVAIL

Plateau perforé de 1500 x 1000 mm pour les montages et les plateaux porte-pièces en option.

ESPACE CONTRÔLEUR

Compartiment inférieur protégé de 1000 x 700 x 750 mm, avec accès de maintenance.

Les valeurs de référence peuvent varier selon le robot, les options et l'ingénierie de projet. Le devis approuvé et les plans du projet prévalent.

Configurez la station selon votre procédé.

L'équipement standard, les options catalogue et les adaptations sur mesure créent une cellule adaptée au robot, au flux de pièces et au concept de sécurité du site.

ÉQUIPEMENT STANDARD

Plateau perforé

Surface d'alimentation de 1500 x 1000 mm

Compartiment du contrôleur

Socle inférieur protégé et ventilé

Support de boîtier d'apprentissage

Deux emplacements de fixation possibles

Colonne lumineuse et arrêt d'urgence

Signalisation d'état et architecture d'arrêt d'urgence

Portes d'accès manuelles

Porte avant guidée sur rail et accès latéral

OPTIONS CATALOGUE

Roues

Pour les déplacements planifiés et les manutentions de maintenance

Station d'ancrage au sol

Positionnement répétable de la station

Capot de scanner de sécurité

Uniquement lorsqu'un concept à scanner est retenu

Plateau porte-pièces réglable

Remplaçable à l'aide de huit vis M8

OPTIONS SUR MESURE

Plaque d'adaptation robot

Interface spécifique au robot sélectionnée dans le configurateur

Montage / plateau sur mesure

Logements, plateaux et configurations de chargement adaptés aux pièces

Intégration de robots industriels

Charges du robot, colonne, câbles et protections conçus selon le projet

Ensemble de commande de sécurité

Interverrouillages de portes, relais de sécurité et interfaces propres au projet

E/S du montage client

Capteurs et intégration des borniers pour le montage du procédé

APPLICATIONS TYPIQUES

Alimentation de machines CNC

Chargement / déchargement

Assemblage

Manutention

Inspection

Finition



Les options sont fournies uniquement si elles figurent dans le devis ou la confirmation de commande.

Vue d'ensemble des commandes

Référence produit publiée, articles configurables et éléments de commande propres au projet.

Référence de commande	Article	Configuration / note de commande
FG-1000-T	FlexiGuard Tending Station	H : 2420 mm, l : 1330 mm, L : 2213 mm, poids : 800 kg. Plateau perforé inclus : l : 1000 × L : 1500 mm
Article du configurateur	Plaque d'adaptation robot	Interface spécifique au robot obligatoire, sauf inclusion explicite dans le devis
Devis / configurateur	Plateau porte-pièces réglable ou plateau de montage sur mesure	Géométrie et capacité adaptées aux composants
Devis / configurateur	Roues	Option de mobilité ; la position de travail et l'ancrage doivent être validés
Devis / configurateur	Station d'ancrage au sol	Positionnement répétable pour les déplacements planifiés
Devis / configurateur	Capot de scanner de sécurité	Pour les projets utilisant un concept de protection à scanner
Projet / devis	Ensemble relais de sécurité et interverrouillages	Périmètre final défini par l'analyse des risques de la cellule complète
Ingénierie / devis	Robot industriel ou interface de fixation sur mesure	Pour les robots et configurations hors de la gamme d'adaptateurs standard

N'OUBLIEZ PAS LA PLAQUE D'ADAPTATION ROBOT

Sélectionnez le modèle exact du robot dans le configurateur du site EasyRobotics. Scannez le code pour accéder à la page produit FlexiGuard actuelle.



PAGE PRODUIT

EasyRobotics ApS

Tinggårdvej 1 | 6400 Sønderborg | Danemark

info@easyrobotics.dk | +45 53770267

Sous réserve d'erreurs et de modifications. EasyRobotics se réserve le droit de corriger les erreurs et omissions et de modifier sans préavis la conception, les dimensions, les caractéristiques techniques, les logiciels, les références de commande, la disponibilité et la documentation. Le devis approuvé, la confirmation de commande et les plans du projet prévalent toujours. La cellule robotisée finale doit faire l'objet d'une analyse des risques et être validée par l'intégrateur.