

ProFeeder Flex

Plateforme robotisée mobile pour une production flexible

Déplacez l'automatisation entre les procédés, sans sacrifier la stabilité.

Une cellule robotisée mobile et robuste pour la desserte de machines CNC, la manutention de pièces, l'assemblage et la finition. Des roues renforcées assurent la mobilité ; deux points d'amarrage ancrés au sol définissent la position de travail.



FlexBase

PFF-1002-00

Support de robot mobile avec compartiment protégé pour le contrôleur.



FlexOne

PFF-1002-01

Une table latérale de 650 x 430 mm, pour une charge maximale de 110 kg.



FlexThree

PFF-1002-03

Trois tables latérales de 650 x 430 mm, pour une charge maximale de 110 kg chacune.

Compatible avec 99 % des robots modernes

Adapté à de nombreux robots industriels compacts*

Plateforme robuste en acier avec verrouillage au sol

IMPORTANT - COMMANDEZ LA PLAQUE D'ADAPTATION ROBOT

Sélectionnez et commandez la plaque d'adaptation correspondant à la marque et au modèle exacts du robot dans le configurateur sur easyrobotics.biz. Si aucune interface standard ne convient, EasyRobotics peut concevoir une plaque sur mesure.

*La compatibilité avec un robot industriel est soumise à la vérification des charges statiques et dynamiques, du moment à la base, de la portée, de l'interface de montage, du cheminement des câbles, des charges d'amarrage et des protections.

Robuste par conception. Mobile par vocation.

Un châssis fermé rigide, des commandes protégées et un amarrage verrouillé font de cette plateforme mobile une base de production reproductible.



COMPARTIMENT CONTRÔLEUR INTÉGRÉ



AMARRAGE AU SOL EN DEUX POINTS

1 Châssis fermé rigide

Une enveloppe métallique robuste soutient le robot, protège les équipements internes et résiste à une utilisation industrielle quotidienne.

2 Mobilité renforcée

Les roues intégrées facilitent le déplacement du poste entièrement équipé à l'intérieur de l'usine.

3 Amarrage verrouillé au sol

Deux plaques d'amarrage ancrées définissent la position de travail et contribuent à éviter tout déplacement ou basculement.

4 Espace protégé pour le contrôleur

Le compartiment de 550 x 300 x 550 mm permet de garder le contrôleur du robot accessible et bien organisé.

5 Cheminement maîtrisé des câbles

Des capots dédiés et des passages internes limitent les boucles de câbles exposées et protègent les connexions.

6 Interface opérateur adaptable

Le support du pupitre de programmation s'adapte à la marque du robot et à la position de travail souhaitée.

ARCHITECTURE DE LA PLATEFORME

Bras du robot

Plaque d'adaptation
spécifique au robot

Console robot
horizontale

Châssis mobile rigide

Points d'amarrage
ancrés au sol

Amarrez et mettez la plateforme de niveau avant l'installation du robot et avant chaque cycle de production.

Trois variantes. Une plateforme éprouvée.

Choisissez la capacité des tables adaptée au procédé, tout en conservant la même mobilité, la protection du contrôleur et le principe d'amarrage.



FlexBase

PFF-1002-00

L x l x H 1000 x 680 x 1100 mm

Poids 100 kg

Tables Aucune

Surface utile -

Charge par table -

Données commerciales publiées.



FlexOne

PFF-1002-01

L x l x H 1000 x 680 x 1100 mm

Poids 115 kg

Tables 1

Surface utile 650 x 430 mm

Charge par table 110 kg

Une table latérale compacte.



FlexThree

PFF-1002-03

L x l x H 1096 x 1522 x 1110 mm

Poids 150 kg

Tables 3

Surface utile 3 x 650 x 430 mm

Charge par table 110 kg chacune

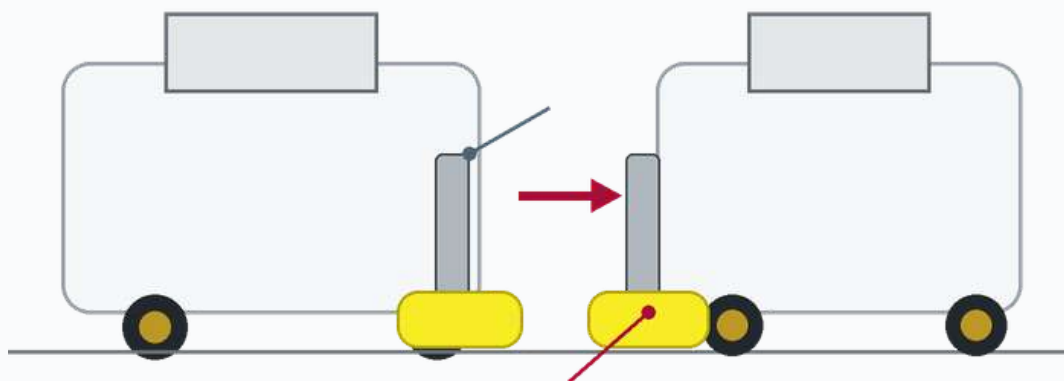
Une zone de travail élargie.

Caractéristiques communes	FlexBase	FlexOne	FlexThree
Compartment du contrôleur	Oui	Oui	Oui
Roues / points d'amarrage au sol	Oui / 2	Oui / 2	Oui / 2
Montage du robot	0°	0°	0°

Données nominales publiées. Le devis en vigueur, les plans approuvés et la confirmation de commande font foi pour les dimensions et la configuration définitives.

Mobile entre les tâches. Solidement amarrée en production.

Le système d'amarrage dissocie la mobilité de transport de la position stable et définie nécessaire au fonctionnement du robot.



1 Déplacer

Libérez les tiges d'amarrage, respectez les règles de manutention et faites rouler la plateforme jusqu'au poste suivant.

2 Positionner

Alignez les deux tiges directement au-dessus des plaques d'amarrage au sol filetées.

3 Amarrer

Abaissez et vissez les tiges dans les plaques, puis serrez les poignées de blocage.

4 Vérifier

Freinez, mettez de niveau et vérifiez que la plateforme ne peut ni se déplacer ni basculer avant utilisation.



Deux points d'amarrage inclus

Chaque plateforme standard est livrée avec deux plaques d'amarrage au sol pour un emplacement de travail défini.

Emplacements d'amarrage supplémentaires

Commandez PFF-1002-04 pour disposer de deux plaques d'amarrage au sol supplémentaires sur un autre poste de travail.

PFF-1002-04

Support pour robots plus grands

Commandez PFF-1002-05 pour ajouter un point d'amarrage avant/arrière lorsque le robot nécessite une base de stabilité plus large.

PFF-1002-05

Ancrage adapté au sol

Utilisez des ancrages adaptés au sol, aux charges et à la réglementation locale ; les boulons de fixation au sol ne sont pas fournis.

L'amarrage ne remplace jamais l'évaluation complète des risques ni la conception approuvée de la cellule.

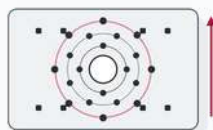
99 % des cobots. De nombreux robots industriels.

Un concept de montage polyvalent facilite l'intégration standard, tandis que l'ingénierie de projet étend la plateforme aux applications robotiques exigeantes.

99 %

DES COBOTS MODERNES

Compatibilité publiée pour la plateforme
ProFeeder Flex.



Compatibilité cobots standard

Compatible avec les grandes marques de robots collaboratifs, dont Universal Robots, Doosan, Hanwha, Kassow, FANUC et Techman. Sélectionnez le modèle exact du robot avant de commander.

De nombreux robots industriels

Les robots industriels compacts peuvent être intégrés après vérification de leur masse, de la charge utile, du moment à la base, de la portée, de l'accélération, de l'interface de montage, des charges d'amarrage et des protections nécessaires.

Ingénierie sur mesure si nécessaire

Si l'adaptateur ou l'amarrage standard ne convient pas, EasyRobotics peut concevoir une plaque d'adaptation sur mesure, une solution de montage ou un support supplémentaire pour le projet approuvé.

ÉTAPES DE CONFIGURATION

01

Sélectionner la marque
et le modèle du robot

02

Choisir FlexBase,
FlexOne ou FlexThree

03

Ajouter la plaque
d'adaptation exacte

04

Vérifier les charges,
la portée et l'amarrage

05

Valider les protections
et la cellule finale

N'OUBLIEZ PAS LA PLAQUE D'ADAPTATION ROBOT

La plaque d'adaptation spécifique au robot doit être commandée séparément, sauf si elle est expressément incluse dans le devis. Utilisez le configurateur du site EasyRobotics.

Configurez la plateforme selon votre procédé.

Équipements standard, accessoires référencés et ajouts sur mesure permettent de passer de façon maîtrisée d'une base mobile à une cellule robotisée complète.

Équipement standard

1 Roues renforcées

Mobilité intégrée pour déplacer le poste au sein du site de production.

2 Deux points d'amarrage au sol

Les plaques d'amarrage ancrées définissent la position de travail.

3 Compartiment du contrôleur

Espace intérieur protégé de 550 x 300 x 550 mm.

4 Support de pupitre de programmation

Fixation réglable pour les grandes marques de robots.

Options référencées

1 Plaques d'amarrage supplémentaires

PFF-1002-04 - deux plaques d'amarrage au sol supplémentaires.

2 Amarrage avant/arrière

PFF-1002-05 - support supplémentaire pour les robots plus grands.

3 Capot de scanner de sécurité

Solution de montage protégée ; référence confirmée dans le devis.

4 Plaque d'adaptation robot

Article propre à la marque et au modèle, sélectionné dans le configurateur.

Options sur mesure

1 Plaque d'adaptation sur mesure

Conçue lorsqu'aucune interface robot standard ne convient.

2 Surface de travail sur mesure

Fixations de pièces, empreintes, bacs ou plateau adapté au procédé.

3 Intégration de robots industriels

Ensemble de montage, d'amarrage et de protection dimensionné.

4 Câblage / sécurité sur mesure

Cheminement des câbles, supports de scanner et ajouts propres au projet.

APPLICATIONS TYPES

Desserte de machines CNC

Découpe

Finition et polissage

Ébavurage

Meulage

Soudage

Assemblage



Les options, capacités et références définitives doivent être confirmées dans le devis en vigueur et le plan de projet approuvé.

Installez pour la stabilité. Validez la cellule complète.

L'installation doit être réalisée par du personnel formé et validée au moyen d'une évaluation complète des risques du projet.

1 Positionner et mettre de niveau

Placez la plateforme sur un sol adapté et mettez-la de niveau avant la mise en service.

2 Ancrer les plaques d'amarrage

Alignez les deux plaques d'amarrage et fixez-les, par les trous fraisés, avec des ancrages adaptés au sol.

3 Amarrer avant de monter le robot

Maintenez le ProFeeder Flex amarré pendant l'installation du robot et de la plaque d'adaptation.

4 Installer le contrôleur et les câbles

Placez le contrôleur à l'intérieur, maintenez le couvercle en sécurité et vérifiez qu'aucun câble n'est pincé.

5 Monter et vérifier le robot

Suivez le manuel du robot, serrez toutes les fixations au couple prescrit et vérifiez le dégagement par rapport aux tables et au pupitre de programmation.

6 Valider la cellule complète

Testez les déplacements, les freins, l'amarrage, les protections, les fonctions d'urgence et l'ensemble de l'application.



AMARRAGE ET ANCRAGE



ACCÈS AU CONTRÔLEUR



CHEMINEMENT MAÎTRISÉ DES CÂBLES

CONTRÔLES PÉRIODIQUES

Vérifiez au moins une fois par an les freins, la libre rotation des roues et les pieds réglables. Inspectez les fixations, les points d'amarrage, les câbles et les dispositifs de maintien à des intervalles adaptés à l'application.

TRANSPORT

Utilisez si possible la caisse de transport en bois d'origine et arrimez solidement le système.

RESPONSABILITÉ DE L'INTÉGRATEUR

Le ProFeeder Flex est une quasi-machine. La cellule robotisée complète ne doit pas être mise en service avant que l'intégrateur ait réalisé l'évaluation des risques, installé les protections, effectué les procédures de conformité et procédé à la validation finale.

Récapitulatif des commandes

Références publiées des produits et accessoires, ainsi que la plaque d'adaptation spécifique au robot requise.

N° de commande	Article	Configuration / informations de commande
PFF-1002-00	ProFeeder FlexBase	H : 1100 mm I : 680 mm L : 1000 mm 100 kg amarrage au sol support T-pad compartiment du contrôleur.
PFF-1002-01	ProFeeder FlexOne	H : 1100 mm I : 680 mm L : 1000 mm 115 kg amarrage au sol compartiment du contrôleur une table.
PFF-1002-03	ProFeeder FlexThree	H : 1110 mm I : 1522 mm L : 1096 mm 150 kg amarrage au sol compartiment du contrôleur trois tables.
PFF-1002-04	Plaques d'amarrage au sol supplémentaires	Deux plaques d'amarrage au sol supplémentaires pour un autre emplacement de travail défini.
PFF-1002-05	Point d'amarrage avant/arrière supplémentaire	Point d'amarrage avant/arrière supplémentaire pour les applications avec des robots plus grands.
Article du configurateur	Plaque d'adaptation robot	Sélection obligatoire selon la marque et le modèle exacts du robot, sauf inclusion explicite dans le devis.
Devis / configurateur	Options et personnalisation	Capot de scanner de sécurité, surface de travail sur mesure, adaptateur personnalisé, intégration de robots industriels et équipements propres au projet.

N'OUBLIEZ PAS LA PLAQUE D'ADAPTATION ROBOT

Sélectionnez et commandez la plaque correspondant au robot exact dans le configurateur du site EasyRobotics. Si aucune plaque standard ne convient, demandez une solution sur mesure.



ACCÈS AU PRODUIT / CONFIGURATEUR

EasyRobotics ApS

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

Les spécifications, illustrations, dimensions, poids, références et disponibilités peuvent être modifiés sans préavis. Sous réserve d'erreurs et d'omissions. La compatibilité doit être vérifiée pour chaque projet. Le devis, les plans approuvés et la confirmation de commande font foi.