

ProFeeder Mover

Plateforme mobile de manutention de pièces

Un système mobile. Trois surfaces de travail configurables.

Une cellule robotisée robuste avec un chariot Mover guidé pour transporter les ébauches et les pièces finies entre les zones de production. Conçue pour le chargement de machines CNC, la prise et dépose, l'assemblage et l'automatisation flexible multi-machines.

OPTIONS DE SURFACE DE TRAVAIL



GOUTTE D'EAU

Plateau standard référencé



CARRÉ

Grille adaptée aux pièces



PLATEAU ALUMINIUM

Surface profilée pour montages

Compatible avec 99 % des cobots modernes

Adapté à de nombreux robots industriels compacts*

Verrouillage pneumatique pour un accostage répétable



IMPORTANT - COMMANDEZ LA PLAQUE D'ADAPTATION DU ROBOT

Sélectionnez et commandez la plaque d'adaptation correspondant à la marque et au modèle exacts du robot dans le configurateur sur easyrobotics.biz. Sauf mention explicite dans le devis, la plaque d'adaptation doit être commandée séparément.

*L'adéquation aux robots industriels dépend de la vérification de la charge utile, du moment à la base, de la portée, de l'interface de montage, de l'ancrage, de l'alimentation en air et des protections.

Conçu pour une production répétée, pas pour des installations temporaires

Une cellule en acier thermolaqué, un espace protégé pour le contrôleur et un accostage pneumatique à verrouillage créent une plateforme de travail stable.



COMPARTIMENT CONTRÔLEUR INTÉGRÉ

1

Structure rigide en acier

La cellule robotisée fixe possède une enceinte robuste thermolaquée, conçue pour une longue durée de vie industrielle.

2

Base de travail ancrée

L'ancrage au sol et la mise à niveau empêchent tout déplacement pendant les cycles dynamiques du robot.

3

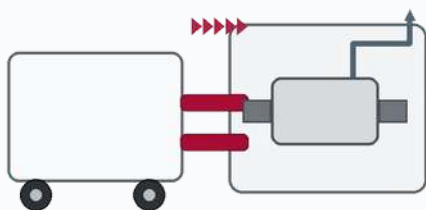
Verrouillage mécanique du Mover

Un verrouillage par vérin positionne le chariot de façon constante avant la manutention automatisée.

4

Espace contrôleur protégé

Un compartiment de 650 x 420 x 550 mm garde le contrôleur accessible et bien organisé.



ACCOSTAGE ET VERROUILLAGE PNEUMATIQUES

5

Interface robot soignée

Montage du robot à 0° ou 45°, support de boîtier d'apprentissage et cheminement maîtrisé des câbles.

6

Flux de pièces mobile

Le Mover reste facile à déplacer même chargé, puis s'accoste dans une position de travail répétable.

ARCHITECTURE DU SYSTÈME

01 Bras robotisé



02 Plaque d'adaptation spécifique au robot



03 Base ProFeeder ancrée



04 Mover verrouillé pneumatiquement

Avant de commander, sélectionnez la plaque d'adaptation exacte du robot et la configuration de surface de travail requise.

Cellule robotisée fixe. Chariot de pièces mobile.

PF-1000-M associe une plateforme robotisée ancrée au sol à un Mover M-102 pour un échange rapide des pièces.

RÉF. DE COMMANDE PF-1000-M



Le robot, le contrôleur et l'interface restent sur la cellule fixe. Le Mover transporte les pièces vers et depuis le poste de travail. Il est immobilisé par le verrouillage pneumatique avant le début du cycle automatisé.

1165 x 800 x 932

CELLULE COMPLÈTE / MM

205

CELLULE COMPLÈTE / KG

894 x 880 x 980

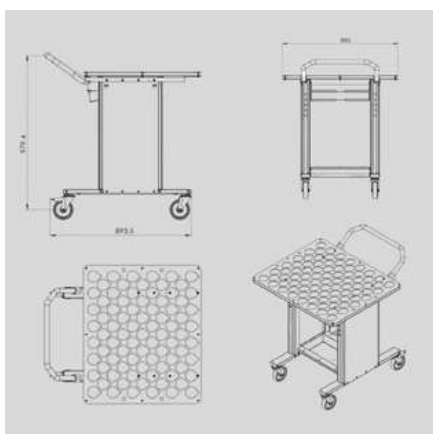
MOVER M-102 / MM

75

MOVER M-102 / KG

DONNÉES TECHNIQUES PUBLIÉES

Surface de travail	880 x 750 mm
Montage du robot	0° ou 45°
Compartiment contrôleur	650 x 420 x 550 mm
Alimentation en air	Air sec, 8 bar max.
Verrouillage du Mover	Verrouillage par vérin
Interface	Commutateur sélecteur
Ancrage au sol	Requis pour la cellule de base



PLAN TECHNIQUE M-102

ACCOSTAGE RÉPÉTABLE

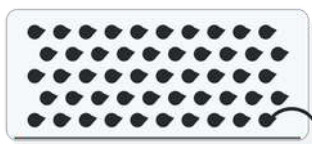
En position de travail, le verrouillage pneumatique solidarise le Mover avec la base fixe. Il définit la position de présentation des pièces et permet au robot de les saisir de manière répétable, cycle après cycle.

APPLICATIONS TYPIQUES

- Chargement de machines CNC
- Prise et dépose
- Assemblage
- Inspection
- Production flexible multi-machines

Trois surfaces de travail. Une plateforme Mover.

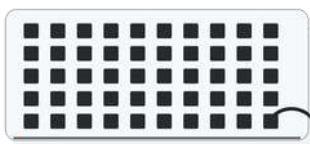
Choisissez la surface adaptée à la géométrie des pièces, à la fréquence des changements de série et aux besoins de fixation.



Motif goutte d'eau

DT-1000-03

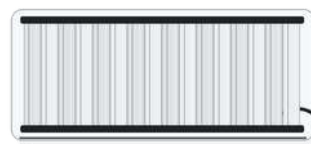
Plateau standard référencé, fourni avec PF-1000-M. Exemple de capacité : jusqu'à 83 positions pour une géométrie de 72 mm.



Motif carré

CONFIGURATEUR / DEVIS

Grille structurée pour les ébauches carrées ou rectangulaires. Exemple de capacité : jusqu'à 80 positions pour des pièces de 80 x 80 mm.



Plateau en profilés aluminium

CONFIGURATEUR / DEVIS

Surface reconfigurable pour brides, montages, calibres et outillages de procédé sur mesure. L'agencement final est propre au projet.

COMPARATIF DES CONFIGURATIONS

Surface	Applications privilégiées	Commande
Goutte d'eau	Ébauches rondes ou irrégulières ; grand nombre de pièces	DT-1000-03 publié
Carré	Ébauches carrées/rectangulaires ; pas régulier	Référence confirmée dans le devis
Plateau aluminium	Montages, outillages et production mixte	Référence confirmée dans le devis

Capacités données à titre d'exemple. Le nombre réel dépend des dimensions et de l'espacement des pièces, du dégagement du préhenseur et de la conception approuvée du plateau.

99 % des cobots. De nombreux robots industriels.

Une interface robot flexible, avec validation technique pour le bras sélectionné.

99 %

DES COBOTS MODERNES

Compatibilité annoncée par EasyRobotics.

Compatibilité avec les cobots standard

La plateforme prend en charge la grande majorité des robots collaboratifs modernes. Sélectionnez la marque et le modèle exacts du robot dans le configurateur du site web.

Intégration de robots industriels

De nombreux robots industriels compacts peuvent être utilisés après vérification de la masse, du moment à la base, de la portée, du plan de fixation, de la dynamique, de l'ancrage et des protections.

Interface sur mesure disponible

Si aucun adaptateur standard ne convient, EasyRobotics peut concevoir une plaque d'adaptation ou une solution de montage spécifique au projet.

ÉTAPES DE CONFIGURATION

01

Sélectionner le robot

02

Vérifier la charge utile et la portée

03

Choisir un montage à 0° ou 45°

04

Choisir la surface de travail

05

Commander la plaque d'adaptation

N'OUBLIEZ PAS LA PLAQUE D'ADAPTATION

La cellule ne peut pas être mise en service correctement sans la plaque d'adaptation correspondant au robot exact. Commandez-la séparément dans le configurateur du site EasyRobotics, sauf si elle est indiquée comme incluse.

Configurez le système selon votre procédé

Équipement standard publié, plateaux au choix et compléments spécifiques au projet.

Équipement standard

1
Cellule robotisée fixe
 Base thermolaquée avec compartiment pour le contrôleur.

2
Mover M-102
 Un chariot mobile fourni avec PF-1000-M.

3
Verrouillage pneumatique
 Verrouillage par vérin au poste de travail.

4
Support du boîtier d'apprentissage
 Support réglable de l'interface opérateur.

Options référencées

1
Plateau à motif carré
 Grille carrée et pas adaptés aux pièces.

2
Plateau en profilés aluminium
 Surface modulaire prête pour les montages.

3
Roues / accostage au sol
 Options de déplacement et de positionnement défini.

4
Capot du scanner de sécurité
 Montage protégé pour un scanner de sécurité.

Options sur mesure

1
Plaque d'adaptation du robot
 Interface spécifique à la marque et au modèle.

2
Plateau de pièces sur mesure
 Découpes, pas et capacité sur mesure.

3
Chariot Mover supplémentaire
 Chariot supplémentaire pour un changement de série préparé.

4
Intégration de robots industriels
 Montage et protections conçus sur mesure.

Caractéristique	Goutte d'eau	Carré	Plateau aluminium
Présentation	Motif fixe	Grille fixe	Montages modulaires
Exemple de capacité	83 pour 72 mm	80 pour 80 x 80 mm	Spécifique au projet
Changement de série	Remplacer le plateau	Remplacer le plateau	Reconfigurer les montages
Référence publiée	DT-1000-03	Devis / configurateur	Devis / configurateur

La disponibilité des options, les limites de charge et les références de commande finales doivent être confirmées dans le devis en vigueur et le plan approuvé.

Ancrez la base. Verrouillez le Mover. Validez la cellule.

La cellule robotisée complète doit être installée par du personnel formé et validée par une évaluation complète des risques.

1 Positionner et mettre à niveau

Placez la cellule fixe sur un sol adapté et mettez-la à niveau avant l'installation du robot.

2 Ancrer solidement la base

Utilisez des ancrages adaptés au sol. La cellule de base fixe doit être ancrée au sol pour fonctionner en production.

3 Raccorder l'air sec

Fournissez de l'air sec à 8 bar maximum et vérifiez la conduite pneumatique ainsi que le verrouillage par vérin.

4 Installer le contrôleur et les câbles

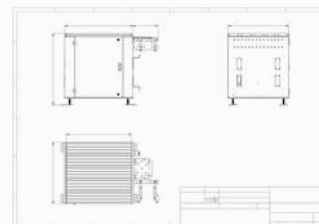
Placez le contrôleur dans le compartiment et assurez-vous qu'aucun câble n'est pincé ni exposé aux pièces mobiles.

5 Monter la plaque d'adaptation et le robot

Suivez le manuel du robot et serrez toutes les fixations au couple spécifié.

6 Valider l'accostage et la sécurité

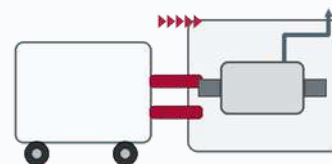
Testez le verrouillage, le commutateur sélecteur, le dégagement du plateau, les mouvements du robot, les protections et le fonctionnement de la cellule complète.



ANCRAGE AU SOL



ACCÈS AU CONTRÔLEUR



ACCOSTAGE PNEUMATIQUE

CONTRÔLES RÉGULIERS

Inspectez les ancrages, le verrou d'accostage, les roues du Mover, les montages du plateau, les fixations du robot, les câbles et les conduites d'air à des intervalles d'entretien adaptés.

RESPONSABILITÉ DE L'INTÉGRATEUR

L'installateur et l'intégrateur du système sont responsables de l'évaluation finale des risques, des protections, des procédures de conformité applicables et du fonctionnement sûr de la cellule robotisée complète.

Récapitulatif de commande

Références produit publiées, avec la plaque d'adaptation requise pour le robot et le plateau Mover sélectionné.

Référence	Article	Configuration / note de commande
PF-1000-M	ProFeeder avec Mover	Présentation publiée : 1165 x 800 x 932 mm (L x l x H) 205 kg base robot compartiment contrôleur un Mover verrouillage pneumatique plateau standard DT-1000-03.
M-102	Chariot Mover seul	Fiche technique publiée : 894 x 880 x 980 mm (L x l x H) 75 kg surface de travail de 880 x 750 mm chariot mobile pour pièces.
DT-1000-03	Plateau goutte d'eau	Plateau standard référencé inclus avec PF-1000-M ; exemple : 83 positions pour une géométrie de 72 mm.
Configurateur / devis	Plateau à motif carré	Exemple : 80 positions pour des pièces de 80 x 80 mm ; pas, capacité et référence de commande actuelle confirmés dans le devis.
Configurateur / devis	Plateau en profilés aluminium	Plateau prêt pour les montages ; disposition des profilés, cas de charge et référence de commande actuelle confirmés dans le devis.
Article du configurateur	Plaque d'adaptation du robot	Sélection obligatoire pour la marque et le modèle exacts du robot, sauf inclusion explicite dans le devis.
Devis / configurateur	Options et réalisations sur mesure	Roues, accostage au sol, capot du scanner de sécurité, Mover supplémentaire, plateau sur mesure et intégration de robots industriels.

N'OUBLIEZ PAS LA PLAQUE D'ADAPTATION DU ROBOT

Sélectionnez et commandez la plaque d'adaptation du robot exact dans le configurateur du site EasyRobotics. Si aucune interface standard ne convient, demandez une plaque sur mesure.



OUVRIRE LE SITE PRODUIT / CONFIGURATEUR

EasyRobotics ApS

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

Les spécifications, illustrations, dimensions, capacités, références de commande et disponibilités peuvent être modifiées sans préavis. Sous réserve d'erreurs et d'omissions. La compatibilité du robot et la disponibilité des options doivent être vérifiées pour chaque projet. Le devis, les plans approuvés et la confirmation de commande prévalent.