

ProFeeder X-XL

Plateforme d'alimentation robotisée grande capacité pour le chargement de machines CNC

Grands plateaux. Fixation robot intégrée. Disponibilité industrielle.

ProFeeder X-XL réunit un châssis lourd élargi de 500 mm, de grands tiroirs de 780 x 620 mm et une fixation robot intégrée sur une plateforme de production ancrée au sol. Choisissez 2, 5 ou 10 tiroirs avec Mechlock ou Airlock selon la hauteur des pièces, l'autonomie requise et le flux de production.



TIROIRS GRAND FORMAT

Surface de travail 780 x 620 mm | Charge nominale de 90 kg par tiroir



CAPACITÉ ÉVOLUTIVE

2, 5 ou 10 tiroirs | Pièces jusqu'à 320 mm de hauteur



CELLULE X-XL COMBINÉE

Robot + plaque d'adaptation + contrôleur + alimentation sur une base ancrée

Compatible avec 99 % des cobots modernes

Adapté à de nombreux robots industriels*

Interface robot sur mesure disponible



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. Sauf mention explicite dans le devis, cette plaque est un article à commander 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 fixation, de l'ancrage et des protections.

Robuste par conception. Pour une production répétable.

Masse statique élevée, ancrage au sol, tiroirs de 90 kg et fixation robot intégrée.



— PLATEFORME X-XL LOURDE ANCRÉE AU SOL

1

Masse statique élevée

Les configurations indiquées pèsent de 535 à 780 kg et assurent une plateforme de production stable, à faibles vibrations.

2

90 kg par tiroir

Les grands tiroirs sont prévus pour 90 kg, pièce, insert de plateau et montage inclus.

3

Ancrage au sol obligatoire

La cellule doit être alignée, mise à niveau et solidement ancrée avant toute opération de production.

4

Rigidité annoncée des plateaux

Les données produit indiquent une flèche maximale de 2,5 mm sous la charge nominale de 90 kg du tiroir.

5

Architecture robot intégrée

La position robot à 0° ou 45°, l'espace contrôleur protégé et le support du pupitre d'apprentissage sont intégrés.

6

Aménagement technique protégé

Contrôleur, câbles, éléments de verrouillage et mécanismes des tiroirs restent organisés dans la plateforme.



— MECHLOCK OU AIRLOCK

CHEMINEMENT DES EFFORTS ET ARCHITECTURE DE LA CELLULE

01

Pièces et montages



02

Tiroir - charge nominale 90 kg



03

Système de verrouillage



04

Châssis X-XL rigide ancré

Règle d'utilisation : ne sortez pas plus d'un tiroir de chaque côté à la fois.

ProFeeder X-XL - capacité étendue

Un châssis élargi de 500 mm et de grands tiroirs de 780 x 620 mm.



FIXATION ROBOT INTÉGRÉE

ProFeeder X-XL conserve la fixation robot intégrée tout en augmentant la surface utile des plateaux. La version à 2 tiroirs accepte des pièces jusqu'à 320 mm de hauteur, celle à 5 tiroirs jusqu'à 160 mm, et celle à 10 tiroirs maximise l'autonomie pour des pièces jusqu'à 80 mm.

Encombrement au sol

920 x 1420 mm

Surface du tiroir

780 x 620 mm

Charge du tiroir

90 kg

Force de traction

20 N

2 tiroirs	535 / 550 kg pièce 320 mm
5 tiroirs	685 / 700 kg pièce 160 mm
10 tiroirs	725 / 780 kg pièce 80 mm
Espace contrôleur	600 x 280 x 450 mm
Verrouillage	Mechlock ou Airlock
Fixation robot	0° ou 45°

TROIS NIVEAUX DE CAPACITÉ À GRANDS PLATEAUX



2 TIROIRS

535 / 550 kg
pièce 320 mm



5 TIROIRS

685 / 700 kg
pièce 160 mm



10 TIROIRS

725 / 780 kg
pièce 80 mm

Exemples par tiroir : 56 pièces carrées de 80 x 80 mm ou 72 pièces en forme de goutte de 72 mm.

Commandez séparément la plaque d'adaptation propre au robot.
Sélectionnez sa marque et son modèle exacts dans le configurateur du site EasyRobotics.

Choisissez le verrouillage adapté à votre application

La même capacité de plateaux, avec la simplicité mécanique ou la commande pneumatique.



MECHLOCK

Verrouillage mécanique des tiroirs, sans air comprimé ni commande électrique. Un choix direct et robuste pour les applications où un déverrouillage manuel suffit.



AIRLOCK

Verrouillage pneumatique des tiroirs avec air sec à 8 bar maximum et interface de commutation E/S numériques. Le verrou peut être intégré à la séquence du robot.

CHOIX DU VERROUILLAGE SELON LA CAPACITÉ

Nombre de tiroirs	Masse Mechlock	Masse Airlock	Hauteur max. des pièces
2 tiroirs	535 kg	550 kg	320 mm
5 tiroirs	685 kg	700 kg	160 mm
10 tiroirs	725 kg	780 kg	80 mm



PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT

Déverrouillez le tiroir choisi et sortez-le complètement pour le chargement ou l'accès du robot, puis réengagez le verrou avant le cycle de production. Pour Airlock, le vérin pneumatique et l'état des E/S doivent être intégrés à la logique de commande validée.

Ne travaillez jamais avec plus d'un tiroir sorti du même côté. Respectez les zones de pincement et maintenez le robot à l'arrêt pendant le chargement manuel et les réglages.

Configuration X-XL combinée : robot, alimentation et contrôleur sur une même plateforme

Principes du manuel d'installation combinée, appliqués exclusivement au ProFeeder X-XL.



ARCHITECTURE X-XL INTÉGRÉE

L'architecture X-XL combinée réunit le robot, sa plaque d'adaptation dédiée, un compartiment contrôleur protégé, les tiroirs et le verrouillage choisi dans une cellule de production ancrée. Il ne s'agit pas d'une famille de commande distincte : sélectionnez la variante X-XL requise et ajoutez la plaque d'adaptation appropriée.

Fixation robot

0° ou 45°

Espace contrôleur

600 x 280 x 450 mm

Plaque d'adaptation

Commande séparée

Ancrage au sol

Obligatoire

Pupitre d'apprentissage

Support réglable

Cheminement des câbles

Cheminement interne protégé

Mechlock

Déverrouillage mécanique du tiroir

Airlock

Air sec, 8 bar max. + E/S

Robots industriels

Validation technique requise

Base de commande

Variante X-XL sélectionnée

ARCHITECTURE DE L'INTERFACE ROBOT

01 Bras robotisé

02 Plaque d'adaptation propre au robot

03 Fixation robot à 0° / 45°

04 Cellule X-XL ancrée

La plaque d'adaptation doit correspondre exactement au perçage de la base du robot. Utilisez le configurateur du site ; si aucune plaque standard ne convient, demandez une interface sur mesure.

**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 fixation, de l'ancrage et des protections.*

Configurez ProFeeder X-XL selon votre procédé

Accessoires présentés, interfaces propres aux robots et options étudiées pour chaque projet.

1

Roues

Pour un déplacement contrôlé avant le positionnement et la fixation de la cellule.

2

Floor Dock

Stationnement défini ou positionnement répétable pour certaines implantations mobiles.

3

Capot du scanner de sécurité

Protection mécanique du scanner de sécurité choisi pour le projet.

4

Porte à charnières côté opérateur

Accès alternatif pour le chargement, les réglages et la maintenance.

5

Plateau / montage sur mesure

Alvéoles, empreintes, grilles et dispositifs de serrage adaptés aux pièces.

6

Plaque d'adaptation robot

Interface propre au robot obligatoire, sauf inclusion explicite dans le devis.

7

Intégration de robots industriels

Fixation et protections étudiées pour les robots industriels validés.

8

Adaptation du câblage et du contrôleur

Cheminement, ventilation et accès adaptés au projet.

9

Concept de sécurité sur mesure

Protections, interverrouillages et architecture de sécurité adaptés au projet.

COMPATIBILITÉ ROBOT ET CELLULE

Domaine	Capacités X-XL standard	Vérifications du projet
Cobots	Compatible avec 99 % des cobots modernes	Choisir la plaque d'adaptation exacte
Robots industriels	Adapté à de nombreux robots industriels*	Valider masse, moment à la base et dynamique
Fixation robot	Position intégrée à 0° ou 45°	Vérifier la portée et l'enveloppe de collision
Contrôleur	Compartiment 600 x 280 x 450 mm	Vérifier dimensions du contrôleur et ventilation
Protections	Capot de scanner et options d'accès disponibles	L'évaluation des risques définit la solution finale

*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 fixation, de l'ancrage et des protections.

Installez pour la stabilité. Validez toute la cellule robotisée.

L'installation doit être réalisée par du personnel formé, puis suivie d'une évaluation des risques propre au projet.

1 Vérifier le sol et l'implantation

Avant le positionnement, vérifiez la charge admissible du sol, les accès, les dégagements des machines, la portée du robot et les zones de sortie des tiroirs.

2 Mettre à niveau et ancrer

Alignez la cellule et fixez tous les points d'ancrage prévus avec des fixations adaptées au sol et à l'application.

3 Choisir la plaque et l'angle du robot

Commandez la plaque d'adaptation exacte, montez le robot selon son manuel et confirmez l'orientation choisie à 0° ou 45°.

4 Installer le contrôleur et les câbles

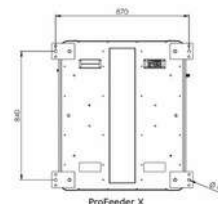
Placez le contrôleur dans le compartiment protégé et faites cheminer les câbles sans risque de pincement, d'abrasion ou de collision.

5 Raccorder le système de verrouillage

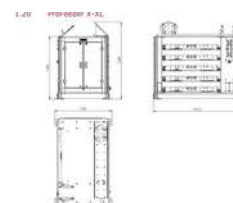
Pour Airlock, raccordez l'air sec à 8 bar maximum et les E/S prévues. Pour Mechlock, validez la procédure de déverrouillage mécanique.

6 Valider la cellule complète

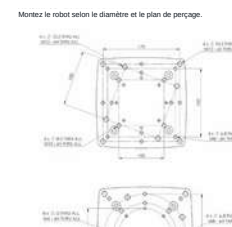
Vérifiez les protections, l'arrêt, la prévention du redémarrage, la réduction des risques et la conformité avant la mise en production.



CELLULE X-XL ANCRÉE AU SOL



DIMENSIONS X-XL



PLAN DE FIXATION DU ROBOT

CONTRÔLES RÉGULIERS

Inspectez régulièrement les ancrages, verrous et glissières des tiroirs, fixations du robot, plaque d'adaptation, câbles, portes et options.

RESPONSABILITÉ DE L'INTÉGRATEUR

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

Vue d'ensemble des commandes

Variantes standard de ProFeeder X-XL. Choisissez le verrouillage et le nombre de tiroirs de 90 kg.

VARIANTES STANDARD PROFEEDER X-XL

Référence	Configuration	Données clés
PFX-2100-02	2 tiroirs de 90 kg - Mechlock	H : 1050 mm, l : 1420, L : 920, masse : 535 kg. 2 plateaux de 780 x 620 mm ; flèche de 2,5 mm à 90 kg ; hauteur max. des pièces : 320 mm.
PFX-2101-02	2 tiroirs de 90 kg - Airlock	H : 1050 mm, l : 1420, L : 920, masse : 550 kg. 2 plateaux de 780 x 620 mm ; flèche de 2,5 mm à 90 kg ; hauteur max. des pièces : 320 mm.
PFX-2100-05	5 tiroirs de 90 kg - Mechlock	H : 1050 mm, l : 1420, L : 920, masse : 685 kg. 5 plateaux de 780 x 620 mm ; flèche de 2,5 mm à 90 kg ; hauteur max. des pièces : 160 mm.
PFX-2101-05	5 tiroirs de 90 kg - Airlock	H : 1050 mm, l : 1420, L : 920, masse : 700 kg. 5 plateaux de 780 x 620 mm ; flèche de 2,5 mm à 90 kg ; hauteur max. des pièces : 160 mm.
PFX-2100-10	10 tiroirs de 90 kg - Mechlock	H : 1050 mm, l : 1420, L : 920, masse : 725 kg. 10 plateaux de 780 x 620 mm ; flèche de 2,5 mm à 90 kg ; hauteur max. des pièces : 80 mm.
PFX-2101-10	10 tiroirs de 90 kg - Airlock	H : 1050 mm, l : 1420, L : 920, masse : 780 kg. 10 plateaux de 780 x 620 mm ; flèche de 2,5 mm à 90 kg ; hauteur max. des pièces : 80 mm.

CONFIGURATION X-XL COMBINÉE

Aucune référence standard distincte : sélectionnez la variante PFX-21xx-xx requise, puis ajoutez la plaque d'adaptation propre au robot et les éléments d'intégration du projet.

Options / éléments du projet

Roues | Floor Dock | Capot du scanner de sécurité | Porte à charnières côté opérateur | Plateau / montage sur mesure | Plaque d'adaptation robot | Interface sur mesure pour robot industriel

!

IMPORTANT - COMMANDEZ LA PLAQUE D'ADAPTATION ROBOT

Sélectionnez et commandez la plaque d'adaptation exacte dans le configurateur du site EasyRobotics. Des plaques sur mesure sont disponibles si aucune interface standard ne convient.



OUVRIR LE SITE / CONFIGURATEUR

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

Les spécifications, illustrations, dimensions, masses, capacités, références de commande et disponibilités peuvent être modifiées sans préavis. Sous réserve d'erreurs et d'omissions. La compatibilité finale du robot et la conformité de la cellule complète doivent être vérifiées pour chaque projet. La confirmation de commande et les plans approuvés prévalent.