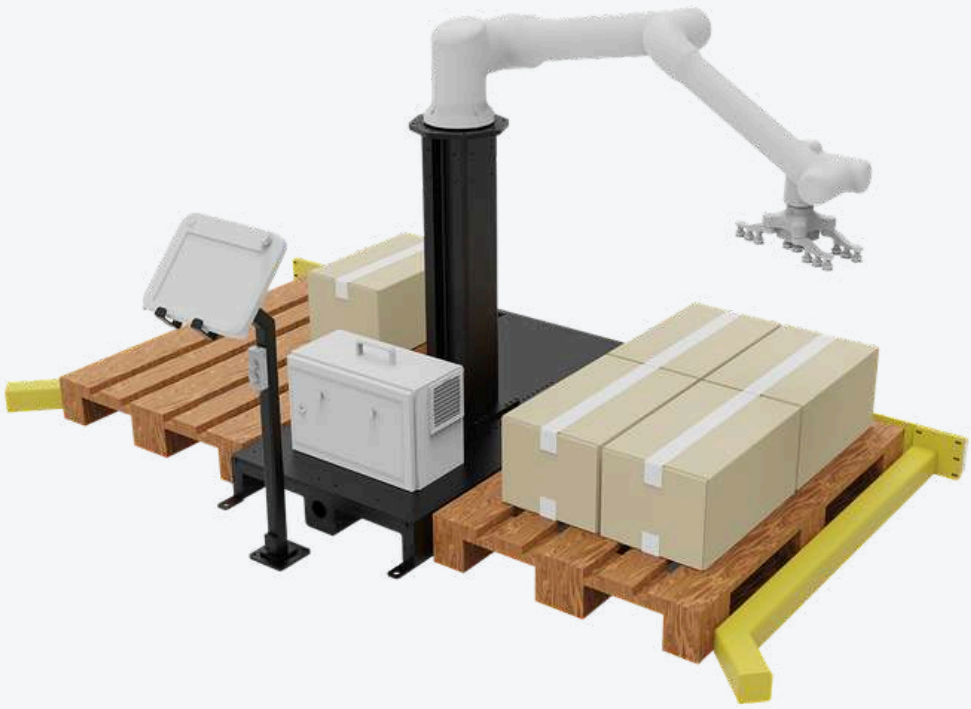
PALETTIEREN | MECHANISCHE DOPPELPALETTEN-PLATTFORM

EasyPalletizer Basic

Robuste, flexible Palettierbasis für moderne Automation

Vier Podestkonfigurationen. Zwei Palettenpositionen. Eine mechanisch einfache Industrieplattform.



2 Palettenpositionen

500-1200 mm Führungsbereich

99 % moderner Cobots

Industrieroboter nach Prüfung

! **Die roboterspezifische Adapterplatte separat im Online-Konfigurator mitbestellen.**

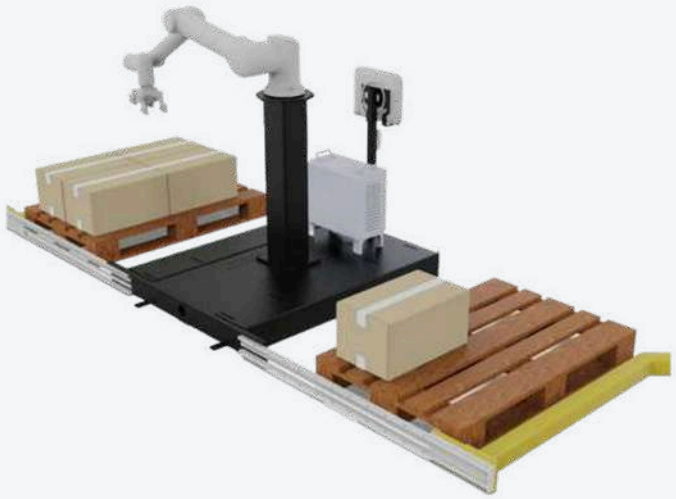
PRODUKTSEITE

PTB-1001 | PTB-1002 | PTB-1003 | PTB-1004

EasyRobotics ApS | Sønderborg, Denmark

Eine steife Plattform für wiederholgenaues Palettieren

Eine schwere Stahlbasis, definierte Robotermontage und M12-Bodenverankerung bilden ein stabiles Fundament für kontrollierte Palettierzyklen.



260 kg

veröffentlichte Basismasse

2

Palettenpositionen - links & rechts

170 mm

Verstellung des Erweiterungssatzes

01 Robuste Stahlkonstruktion

Die mechanische Hochlastbasis unterstützt vorhersehbare Roboterbewegungen und eine lange Lebensdauer.

02 Für den Betrieb verankert

Vor Produktionsbeginn muss die Basis mit M12-Ankern sicher am geeigneten Boden befestigt werden.

03 Einstellbare Roboterposition

Das Podest kann über das vorbereitete Lochbild nach vorn oder hinten versetzt werden.

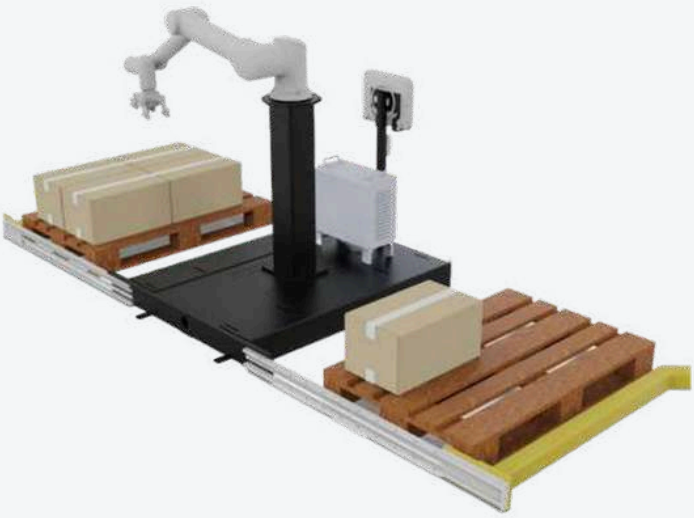
04 Geordneter Controllerbereich

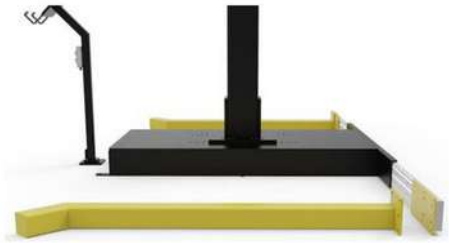
Ein offener Bereich von 600 x 500 mm ermöglicht zugängliche Montage und kontrollierte Kabelführung.

100 % mechanisches Basic-Konzept	**Keine Druckluft**	**Keine Standard-I/O**
Keine Palettensensoren	**Flexibler Teach-Pendant-Rahmen**	**Transport in Holzkiste**

Eine Plattform. Mehrere Palettenformate.

Verstellbare Flügel und abnehmbare Seitenrohre ermöglichen die Anpassung an Robotereichweite, Palettenformat und Förderposition.





500-1200 mm

ADJUSTABLE WING DISTANCE

GMA	1219 x 1016
EUR 1	1200 x 800
EUR 3	1200 x 1000
GLOB	1067 x 1067
APAC	1100 x 1100
AUS	1165 x 1165

1 BREITE EINSTELLEN

Flügelabstand innerhalb des dokumentierten Bereichs von 500-1200 mm einstellen.

2 PALETTEN POSITIONIEREN

Zwei Palettenpositionen links und rechts der Roboterbasis konfigurieren.

3 ROBOTERVERSATZ EINSTELLEN

Podest über das vorbereitete Lochbild nach vorn oder hinten verschieben.

4 REICHWEITE PRÜFEN

Aufnahmepunkt, fernste Palettenecke und maximale Stapelhöhe prüfen.

Alle Führungen nach der Einstellung verriegeln. Das vollständige Layout mit Roboter, Greifer, Nutzlast und Zyklusdynamik validieren.

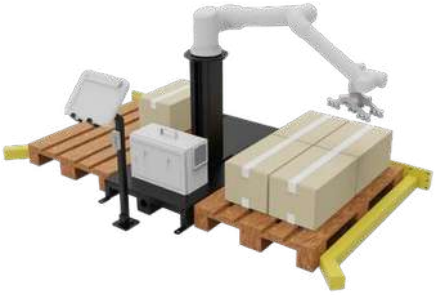
Vier Konfigurationen. Eine gemeinsame Basis

Wählen Sie die Podestarchitektur passend zu Förderhöhe, Stapelhöhe und Robotereichweite.

PTB-1001 **Ohne Podest**

260 kg veröffentlichte Basismasse

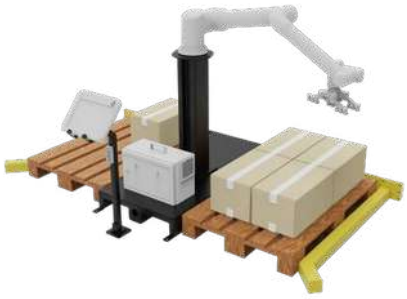
Engineering-bereite Basiskonfiguration



PTB-1002 **Festes Podest**

865 mm nominal | 330 kg

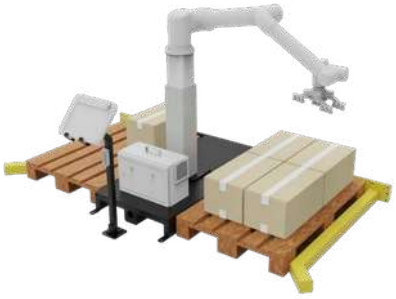
Für Standard-Förder- und Palettenhöhen. P



PTB-1003 **Festes Podest**

1200 mm | 350 kg

Für höhere Aufnahmepunkte oder Stapel.



PTB-1004 **Hubsäule**

876-1776 mm | 900 mm stroke

Dynamische Höhenverstellung; veröffentlichte Masse 290 kg.

INTEGRATION DER HUBSÄULE

Modbus- und Softwareunterstützung ist für Universal Robots, Omron/Techman und Doosan dokumentiert. Andere Marken erfordern projektspezifische Programmierung und Validierung.

Die veröffentlichten Quellen nennen für PTB-1002 sowohl 835 mm als auch 865 mm. Die aktuelle freigegebene Projektzeichnung ist maßgebend.

Roboterkompatibilität ohne Plattformbindung

99 % moderner Cobots. Viele Industrieroboter. Kundenschnittstelle bei Bedarf.

99%

OF MODERN COBOTS

STANDARD OR CUSTOM

Standard-Cobot-Integration

Grundlochbild, Robotermasse, Nutzlast, Reichweite, Kabelführung und Stapelgeometrie prüfen

Industrieroboter-Integration

Viele kompakte Industrieroboter können nach Prüfung von Basismomenten, Dynamik, Verankerung, Einhausung und Sicherheitsarchitektur eingesetzt werden.

Passt nicht?

EasyRobotics kann Adapterplatte, Montageschnittstelle oder Podestgeometrie kundenspezifisch auslegen.

ADAPTERPLATTE NICHT VERGESSEN

Das exakte Robotermodell im EasyRobotics Online-Konfigurator / Partnerportal wählen. Die Platte wird separat bestellt, sofern sie nicht ausdrücklich im Angebot enthalten ist

Die endgültige Eignung hängt von projektspezifischem Engineering, Reichweitenstudie und Risikobeurteilung ab.

KONFIGURIEREN: easyrobotics.biz/login

ROBOTERMASSE · BASISMOMENT · NUTZLAST · REICHWEITE · STAPELHÖHE · DYNAMIK · SCHUTZ · KABEL

Optionen, Varianten und EngineeringKonfigurationen

Das Palettierkonzept wird an den Prozess angepasst. Veröffentlichte Optionen und projektspezifische Ergänzungen werden im Angebot bestätigt.

Safety-Scanner-Abdeckung

OPTION

Veröffentlichte optionale Abdeckung / Halterung für projektspezifische Scannerintegration.

Edelstahlausführung

KUNDENSPEZ.

Kundenspezifische Ausführung für Hygiene, Korrosionsbeständigkeit oder anspruchsvolle Umgebungen.

Festes Podest - 865 mm

VARIANTE

Standardkonfiguration mit fester Höhe für PTB-1002.

Festes Podest - 1200 mm

VARIANTE

Standardkonfiguration mit fester Höhe für PTB-1003.

Hubsäule - 876-1776 mm

VARIANT

Höhenverstellbare PTB-1004-Konfiguration mit 900 mm Hub.

Roboteradapterplatte

KONFIGURATOR

Standardplatte über Konfigurator; kundenspezifische Schnittstelle auf Anfrage.

Kundenspezifische Paletten-/Fördergeometrie

ENGINEERED

Engineering von Führungen, Versätzen und Reichweitengeometrie.

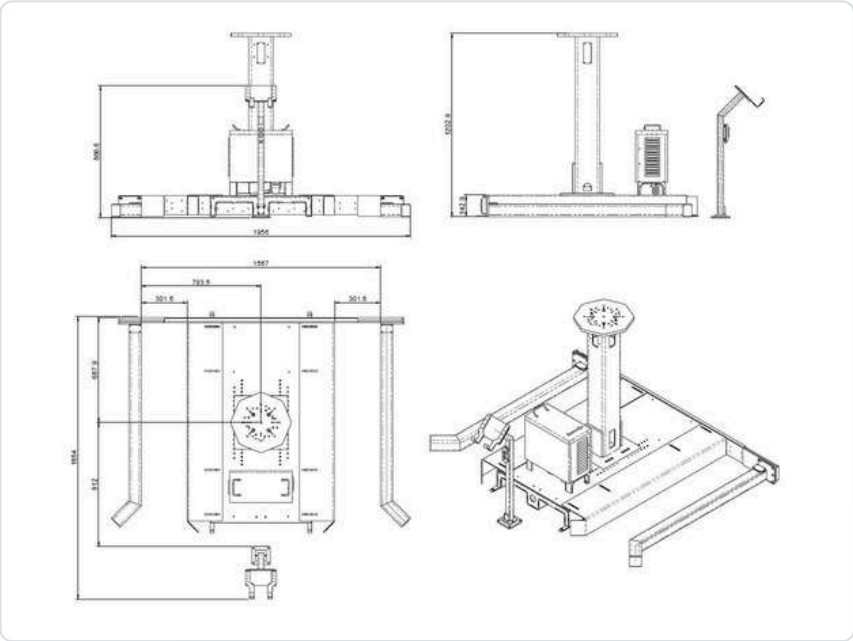
Industrieroboter- & Sicherheitspaket

ENGINEERING

Podest, Verankerung, Schutz, Kabel und projektspezifische Risikovalidierung.

Nur die PTB-Referenzen auf Seite 8 sind veröffentlichte Standard-Produktreferenzen. Sonderpositionen werden im freigegebenen Angebot vergeben.

Technische Daten & Integrationsraum



PTB SERIES

EasyPalletizer Basic

Veröffentlichte Plattformdaten

2 PALETTEN | 4 KONFIGURATIONEN

Basislänge	1350 mm	Pallet formats	GMA / EUR1 / EUR3 / GLOB / APAC / AUS
Armspanne - eingefahren	1867 mm	Teach-pendant frame	Base or floor mounting
Arm span - extended	3655 mm	Controller area	600 x 500 mm; open height
Base mass - PTB-1001	260 kg	Pallet sensors	Not included
Pallet positions	2 - LH / RH	Air / interface	None / none
Wing adjustment	500-1200 mm	Floor anchoring	M12 bolts required
Extender adjustment	170 mm	Pedestal position	Adjustable front / back

Dimensions and masses are published source values. The approved project drawing, quotation and order confirmation take precedence.

1. Confirm pallet & conveyor geometr y
2. Validate robot reach and load
3. Select pedestal variant
4. Order adapter plate
5. Anchor and risk-assess the cell

The CE marking of the partly completed machinery is not a CE marking of the complete robot cell. The integrator must complete the risk assessment and conformity validation.

Ordering overview

Published variants plus configurator and quotation items

Reference	Variant / item	Configuration / note
PTB-1001	**EasyPalletizer Basic - without pedestal**	**H: 835 mm, W: 870, L: 1350, Wt: 200 kg, For 2 pallets with with two adjustable Pallet Grid, without Pedestal**
PTB-1002	**EasyPalletizer Basic - fixed pedestal**	**H: 865 mm, W: 870, L: 1350, Wt: 200 kg, For 2 pallets with with two adjustable Pallet Grid, Fixed pedestal 865 mm**
PTB-1003	**EasyPalletizer Basic - fixed pedestal**	**H: 835 mm, W: 870, L: 1350, Wt: 200 kg, For 2 pallets with with two adjustable Pallet Grid, Fixed pedestal 1200 mm**
PTB-1004	**EasyPalletizer Basic - lifting column**	**H: 835 mm, W: 870, L: 1350, Wt: 200 kg, For 2 pallets with with two adjustable Pallet Grid, Lifting column 876–1776 mm**
Configurator item	**Robot-specific adapter plate**	Select the exact robot model. Ordered separately unless stated in the quotation.
Quotation item	**Safety scanner cover / stainless execution**	Published scanner-cover option and custom stainless configuration.
Engineering item	**Custom geometry / industrial robot integration**	Robot interface, pallet guides, conveyor geometry, guarding, cables and safety engineering.

REMEMBER THE ADAPTER PLATE

Scan the QR code or openeasyrobotics.biz/l ogin.If no standard plate fits, request a custom interface.

EasyRobotics ApS

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

Errors and omissions excepted. Specifications, dimensions, masses, pedestal heights, scope of supply, options, availability and order references may change without notice. Published source documents contain some variant-summary differences; the current quotation, approved drawings and order confirmation take precedence. The complete robot cell requires a project-specific risk assessment and conformity validation.