ProFeeder Compact-XL High Cube

Hochkapazitäts-Schubladenzuführung für CNC-Maschinenbeschickung und automatisierte Teileversorgung

Zehn große Schubladen. Mehr vertikale Kapazität. Für industrielle Verfügbarkeit gebaut.

Eine bodenverankerte Plattform mit hoher Eigenmasse für lange, unbeaufsichtigte Produktionsläufe. Zehn Schubladen mit 780 x 620 mm tragen jeweils bis zu 90 kg. MechLock bietet mechanische Einfachheit, AirLock pneumatische Ablaufsteuerung. Mit einem separaten Roboterpodest entsteht die Combined High Cube-Konfiguration.

HIGH CUBE - MECHLOCK

PFC-4100-10 | 10 x 90 kg Schubladen | 660 kg

HIGH CUBE - AIRLOCK

PFC-4101-10 | max. 8 bar trockene Luft + I/O | 675 kg

COMBINED HIGH CUBE

Zuführung + separates Roboterpodest + Adapterplatte + Controller

Kompatibel mit 99 % moderner Cobots

Für viele Industrieroboter geeignet*

Kundenspezifische Roboterschnittstelle verfügbar

!

WICHTIG - ROBOTERADAPTERPLATTE MITBESTELLEN

Wählen und bestellen Sie die Adapterplatte für die exakte Robotermarke und das Modell im Konfigurator auf easyrobotics.biz. Sofern nicht ausdrücklich im Angebot enthalten, ist die Adapterplatte eine separate Bestellposition.

**Die Eignung für Industrieroboter erfordert die Prüfung von Nutzlast, Basismoment, Reichweite, Montageschnittstelle, Verankerung und Schutzkonzept.*

Robust konstruiert. Für reproduzierbare Produktion gebaut.

Hohe Eigenmasse, Bodenverankerung, voll ausziehbare 90-kg-Schubladen und verstärkte High Cube-Architektur.

BODENVERANKERTE HIGH CUBE-PLATTFORM MIT HOHER EIGENMASSE

MECHLOCK ODER AIRLOCK

1 Hohe statische Masse

Die veröffentlichten Varianten wiegen 660 bis 675 kg und bilden eine stabile, vibrationsarme Produktionsplattform.

2 90 kg je Schublade

Die großen Schubladen sind einschließlich Bauteil, Einsatz und Vorrichtung für 90 kg ausgelegt.

3 Bodenanker erforderlich

Die Zelle muss vor jedem Produktionsbetrieb ausgerichtet, nivelliert und sicher verankert werden.

4 Veröffentlichte Tray-Steifigkeit

Die Produktdaten nennen maximal 2,5 mm Durchbiegung bei 90 kg Nennlast.

5 High CubeSpeicherarchitektu r

Zehn Schubladen und 110 mm maximale Werkstückhöhe ermöglichen längere Autonomie bei unverändertem Grundriss.

6 Geschützte Schubladenmecha nik

Führungen, Verriegelungen und Servicekomponenten bleiben im steifen Gehäuse geordnet und geschützt.

LASTPFAD & ZELLARCHITEKTUR

01 Teile und Vorrichtung › 02 Schublade, 90 kg Nennlast › 03 MechLock oder AirLock › 04 Steifer, verankerter High Cube-Rahmen

Betriebsregel: Es darf immer nur eine Schublade ausgezogen sein.

High Cube-Kapazität - zehn große Schubladen auf kontrollierter Stellfläche

780 x 620 mm Schubladenfläche, 90 kg Nennlast und 110 mm maximale Werkstückhöhe.

HIGH CUBE-ZUFÜHRPLATTFORM

High Cube schafft mehr vertikalen Stauraum bei kontrollierter Stellfläche. Zehn große Schubladen ermöglichen lange, unbeaufsichtigte Zyklen; teilespezifische Einsätze lassen sich an den Produktmix anpassen. Die Zuführung ist mit MechLock oder AirLock verfügbar und kann mit einem separaten Roboterpodest integriert werden.

Stellfläche	**920 x 1220 mm**
Schubladenfläche	**780 x 620 mm**
Schubladenlast	**90 kg**
Auszugskraft	**20 N**

Gesamthöhe	1300 / 1465 mm
Produktgewicht	660 / 675 kg
Schubladen	10
Max. Werkstückhöhe	110 mm
Verriegelung	MechLock / AirLock
Bodenverankerung	Erforderlich

ZWEI STANDARDAUSFÜHRUNGEN - EIN COMBINED-ZELLKONZEPT

MECHLOCK

PFC-4100-10 660 kg | H 1300 mm

AIRLOCK

PFC-4101-10 675 kg | H 1465 mm

COMBINED

Separates Podest + exakte Roboteradapter platte

Beispiele je Schublade: 56 quadratische Teile mit 80 x 80 mm oder 72 Teile mit 72-mm-Teardrop-Geometrie.

Die robotspezifische Adapterplatte separat bestellen. Exakte Robotermarke und Modell im EasyRobotics-Website-Konfigurator auswählen.

Choose the locking system for the application

Gleiche High Cube-Kapazität - entweder mit mechanischer Einfachheit oder pneumatischer Ablaufsteuerung.

MECHLOCK

Mechanische Schubladenverriegelung ohne Druckluft oder elektrische Steuerung. Eine direkte, robuste Wahl, wenn eine manuelle Entriegelung ausreicht.

AIRLOCK

Pneumatische Verriegelung mit max. 8 bar trockener Druckluft und digitaler E/A-Schnittstelle. Die Verriegelung kann in den Roboterablauf integriert werden.

VERRIEGELUNG & BESTELLDATEN

Parameter	MECHLOCK	AIRLOCK	Gemeinsame High Cube-Daten
Bestellnummer	PFC-4100-10	PFC-4101-10	10 x 90 kg Schubladen
Produktgewicht	660 kg	675 kg	780 x 620 mm Schubladenfläche
Versorgung / Schnittstelle	Keine	Max. 8 bar Trockenluft + I/O	20 N Auszugskraft | Bodenverankerung erforderlich

FUNKTIONSPRINZIP

Gewählte Schublade entriegeln, vollständig zum Beladen oder für den Roboterzugriff ausziehen und vor dem Produktionszyklus wieder verriegeln. Bei Airlock müssen Pneumatikzylinder und E/A-Status in die validierte Steuerungslogik eingebunden sein.

Nie mehr als eine Schublade gleichzeitig ausziehen. Quetschstellen beachten und den Roboter bei manuellem Beladen, Einrichten und Service stoppen.

Combined High Cube-Konfiguration - Zuführung und Roboterpodest als eine Zelle ausgelegt

Die High Cube-Zuführung besitzt keine integrierte Robotermontage; die Combined-Konfiguration ergänzt ein separates EasyRobotics-Podest und die exakte Roboteradapterplatte.

ARCHITEKTUR MIT SEPARATEM PODEST

Zunächst die High Cube-Variante auswählen, anschließend Roboterpodest, Adapterplatte, Controllerlösung, Kabelführung, Schutzkonzept und Teilevorrichtung ergänzen. Für Combined High Cube gibt es keine separate StandardBestellnummer; die Lösung wird projektspezifisch angeboten.

Roboteraufnahme	**Separates Podest / konstruierte Konsole**
Controllerlösung	**Gewähltes Podest oder Controllergehäuse**
Adapterplatte	**Separate order item**
Bodenverankerung	**Erforderlich**

Teach pendant	Roboterspezifische Halterung
Kabelführung	Geschützt / projektspezifisch
MechLock	PFC-4100-10
AirLock	PFC-4101-10
Industrieroboter	Technische Validierung erforderlich
Bestellbasis	Gewählte PFC-Variante + Projektpositionen

COMBINED HIGH CUBE-ARCHITEKTUR

01 **Robot arm** › 02 **Exact adapter plate** › 03 **Separate pedestal / controller** › 04 **Anchored High Cube feeder**

The adapter plate must match the exact robot bolt pattern. Use the website configurator; if no standard plate fits, request a customized interface.

**Die Eignung für Industrieroboter erfordert die Prüfung von Nutzlast, Basismoment, Reichweite, Montageschnittstelle, Verankerung und Schutzkonzept.*

High Cube-Zelle auf den Prozess konfigurieren

Veröffentlichte Zubehörteile, robotspezifische Schnittstellen und konstruierte Projektoptionen.

1 Räder

Für kontrolliertes Umsetzen vor Positionierung und Sicherung der Zelle.

2 Floor Dock

Defined parking or repeatable positioning for selected mobile layouts.

3 Scanner-Schutzhaube

Mechanischer Schutz für einen projektspezifischen Sicherheitsscanner.

4 Scharniertür Bedienerseite

Alternative Zugangsvariante für Beladung, Rüsten und Service.

5 Kundenspezifisches Tray

Bauteiltaschen, Nester, Raster und Spannkonzepte.

6 Roboteradapterplatte

Verpflichtende Roboterschnittstelle, sofern nicht ausdrücklich im Angebot enthalten.

7 Industrieroboter-Integration

Konstruierte Montage und Schutzkonzept für validierte Industrieroboter.

8 Cable and c Kabel- und Controlleranpassungontroller adaptation

Projektbezogene Führung, Kühlung und Zugänglichkeit.

9 Kundenspezifisches Sicherheitskonzept

Projektspezifische Schutzeinrichtungen, Verriegelungen und Sicherheitsarchitektur

ROBOTER- & ZELLKOMPATIBILITÄT

Bereich	Standardfunktion High Cube	Projektprüfung
Cobots	Kompatibel mit 99 % moderner Cobots	Exakte Adapterplatte auswählen
Industrieroboter	Für viele Industrieroboter geeignet*	Masse, Basismoment, Dynamik und Montage prüfen
Robotermontage	Separates Podest oder konstruierte Roboterkonsole	Reichweite, Kollisionsraum und Verankerungslasten prüfen
Controller	Gewähltes Podest oder Controllergehäuse	Größe, Belüftung und Kabellängen prüfen
Schutztechnik	Scannerabdeckung und Zugangsoptionen verfügbar	Risikobeurteilung definiert die Endlösun

**Die Eignung für Industrieroboter erfordert die Prüfung von Nutzlast, Basismoment, Reichweite, Montageschnittstelle, Verankerung und Schutzkonzept.*

Für Stabilität installieren. Komplette Roboterzelle validieren.

Die Installation ist durch geschultes Personal auszuführen und durch eine projektspezifische Risikobeurteilung abzuschließen.

1 Boden und Layout prüfen

Bodenlast, Zugang, Maschinenabstände, Roboterreichweite und Auszugsbereiche vor der Positionierung bestätigen.

2 Zuführung ausrichten und verankern

High Cube-Plattform ausrichten und alle vorgesehenen Verankerungspunkte mit geeigneten Befestigern sichern.

3 Podest, Adapter und Roboterposition wählen

Exakte Adapterplatte bestellen, Roboterpodest oder Konsole auswählen und den Roboter gemäß Herstellerhandbuch montieren.

4 Controller und Kabel installieren

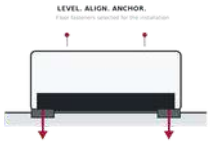
Controller im gewählten Podest oder Gehäuse platzieren; Kabel ohne Quetsch-, Abrieb- oder Kollisionsrisiko verlegen.

5 Verriegelung anschließen

Für AirLock max. 8 bar trockene Luft und definierte I/O anschließen. Für MechLock die mechanische Entriegelung validieren.

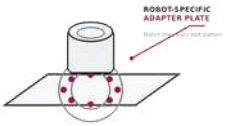
6 Komplette Zelle validieren

Schutzmaßnahmen, Stopp, Wiederanlaufschutz, Risikominderung und Konformität vor Produktionsfreigabe prüfen.



BODENVERANKERTER HIGH CUBE

HIGH CUBE-ABMESSUNGEN



ROBOTERSPEZIFISCHE ADAPTERPLATTE

REGELMÄSSIGE PRÜFUNGEN

Verankerungen, Schubladenverriegelungen, Führungen, Podest- und Roboterschrauben, Adapterplatte, Kabel, Türen und Optionen regelmäßig prüfen.

VERANTWORTUNG DES INTEGRATORS

Installateur und Systemintegrator tragen die Verantwortung für die abschließende Risikobeurteilung, Schutzeinrichtung, anwendbare Konformitätsverfahren und den sicheren Betrieb der vollständigen Roboterzelle.

Bestellübersicht

Zwei veröffentlichte High Cube-Varianten sowie erforderlicher Roboteradapter und projektspezifische Integrationspositionen.

HIGH CUBE-VARIANTEN & PROJEKTPOSITIONEN

Bestellnummer	Konfiguration	Kerndaten
PFC-4100-10	High Cube, 10 x 90 kg Schubladen - MechLock	H: 1300 mm, W: 1220, L: 920, Wt: 660 kg, part 110 mm
PFC-4101-10	High Cube, 10 x 90 kg Schubladen - AirLock	H: 1465 mm, W: 1220, L: 920, Wt: 675 kg, part 110 mm
Configurator item	Roboteradapterplatte	Exakte Robotermarke und Modell auswählen
Quote / configurator	Combined High Cube-Konfiguration	Zuführung + Podest + Adapter + Controller
Quote / configurator	Kundenspezifischer Tray / Vorrichtung	Teilespezifische Nester, Taschen oder tiefere Trays
Quote / configurator	Veröffentlichte Optionen	Räder | Floor Dock | Scannerabdeckung | Scharniertür

COMBINED HIGH CUBE-KONFIGURATION

Keine separate Standard-Bestellnummer: PFC-4100-10 oder PFC-4101-10 wählen und Podest, Adapterplatte, Controller und Integrationspositionen ergänzen.

Optionen / Projektpositionen

Räder | Floor Dock | Safety Scanner Cover | Scharniertür auf Bedienerseite | kundenspezifischer Tray / Vorrichtung | Roboterpodest | Roboteradapterplatte | kundenspezifische Industrieroboterschnittstelle

!

IMPORTANT - ORDER THE ROBOT ADAPTER PLATE

Wählen und bestellen Sie die Adapterplatte für die exakte Robotermarke und das Modell im Konfigurator auf easyrobotics.biz. Sofern nicht ausdrücklich im Angebot enthalten, ist die Adapterplatte eine separate Bestellposition.

WEBSITE / KONFIGURATOR ÖFFNEN

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

Spezifikationen, Abbildungen, Abmessungen, Gewichte, Kapazitäten, Bestellreferenzen und Verfügbarkeit können ohne Vorankündigung geändert werden. Irrtümer und Auslassungen vorbehalten. Die endgültige Roboterkompatibilität und Konformität der Gesamtzelle sind projektspezifisch zu prüfen. Auftragsbestätigung und freigegebene Zeichnungen haben Vorrang