ProFeeder Flex

Mobile Roboterplattform für flexible Produktion

Automation zwischen Prozessen bewegen - ohne Kompromisse bei der Stabilität.

Eine robuste mobile Roboterzelle für CNC-Maschinenbeschickung, Teilehandling, Montage und Nachbearbeitung. Schwerlasträder ermöglichen Mobilität; zwei verankerte Boden-Dockingplatten definieren die Arbeitsposition.

FlexBase

PFF-1002-00

Mobiler Roboterständer mit geschütztem Controllerfach.

FlexOne

PFF-1002-01

Ein Flügeltisch 650 x 430 mm, belastbar bis 110 kg.

FlexThree

PFF-1002-03

Drei Flügeltische 650 x 430 mm, je bis 110 kg.

Kompatibel mit 99 % moderner Cobots

Geeignet für viele kompakte Industrieroboter*

obuste Stahlplattform mit formschlüssigem Bodendocking

WICHTIG - ROBOTER-ADAPTERPLATTE MITBESTELLEN

Die Adapterplatte für die exakte Robotermarke und das Modell im Konfigurator auf easyrobotics.biz auswählen und bestellen. Passt keine Standardschnittstelle, kann EasyRobotics eine kundenspezifische Platte auslegen.

**Die Eignung für Industrieroboter hängt von statischer und dynamischer Last, Basismoment, Reichweite, Schnittstelle, Kabelführung, Dockinglasten und Schutzkonzept ab.*

Robust konstruiert. Für Mobilität entwickelt.

Ein steifer geschlossener Rahmen, geschützte Steuerung und formschlüssiges Docking machen Mobilität zu einer wiederholbaren Produktionsplattform.

INTEGRIERTES CONTROLLERFACH

ZWEIPUNKT-BODENDOCKING

1 Steifes geschlossenes Chassis

Ein massives Metallgehäuse trägt den Roboter, schützt interne Komponenten und hält dem Industriealltag stand.

2 Schwerlast-Mobilität

Integrierte Räder ermöglichen das Versetzen der vollständig ausgerüsteten Station in der Fertigung.

3 Formschlüssiges Bodendocking

Zwei verankerte Dockingplatten definieren die Arbeitsposition und helfen, Bewegung oder Kippen zu verhindern.

4 Geschützter Controllerraum

Das Fach 550 x 300 x 550 mm hält die Robotersteuerung zugänglich und geordnet.

5 Kontrollierte Kabelführung

Abdeckungen und interne Wege reduzieren freie Kabelschlaufen und schützen Anschlüsse.

6 Flexible Bedienerschnittstelle

Der Teach-Pendant-Halter lässt sich an Robotermarke und Bedienposition anpassen.

PLATFORM ARCHITECTURE

Roboterarm → **Roboterspezifische Adapterplatte** → **Horizontale Roboterkonsole** → **Steifes mobiles Chassis** → **Verankerte Dockingplatten**

Plattform vor der Robotermontage und vor jedem Produktionszyklus docken und nivellieren.

Drei Varianten. Eine bewährte Plattform.

Die benötigte Tischkapazität wählen und dabei Mobilität, Controller-Schutz und Dockingkonzept beibehalten.

FlexBase

PFF-1002-00

L x W x H	1000 x 680 x 1100 mm
Gewicht	100 kg
Tische	None
Arbeitsfläche	-
Tischlast	-

Veröffentlichte Handelsdaten.

FlexOne

PFF-1002-01

L x W x H	1000 x 680 x 1100 mm
Gewicht	115 kg
Tische	1
Arbeitsfläche	650 x 430 mm
Tischlast	110 kg

Ein kompakter Flügeltisch.

FlexThree

PFF-1002-03

L x W x H	1096 x 1522 x 1110 mm
Gewicht	150 kg
Tische	3
Arbeitsfläche	3 x 650 x 430 mm
Tischlast	110 kg each

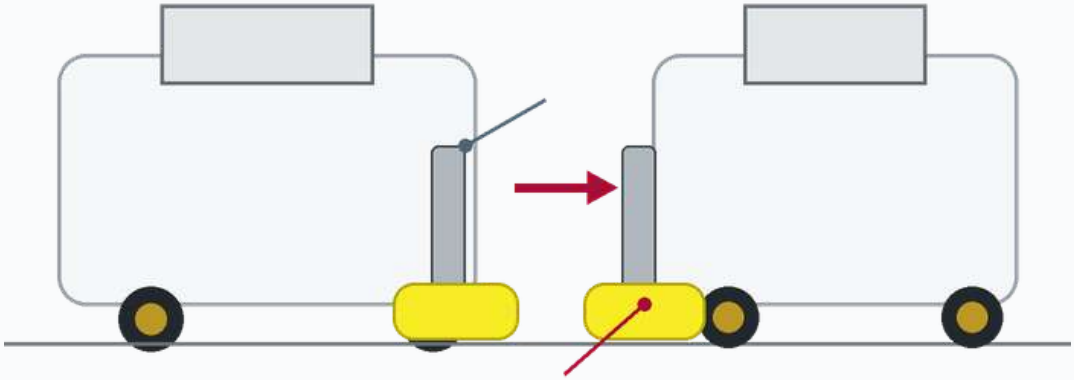
Erweiterter Arbeitsbereich.

Gemeinsames Plattformmerkmal	FlexBase	FlexOne	FlexThree
Controllerfach	Ja	Ja	Ja
Räder / Bodendocks	Ja / 2	Ja / 2	Ja / 2
Robotermontage	0 Grad	0 Grad	0 Grad

Nennwerte aus veröffentlichten Unterlagen. Maßgeblich sind aktuelles Angebot, freigegebene Zeichnungen und Auftragsbestätigung.

Mobil zwischen Aufgaben. Formschlüssig in der Produktion.

Das Dockingsystem trennt Transportmobilität von der stabilen, definierten Position für den Roboterbetrieb.



1 Bewegen

Dockingwellen lösen, sicher handhaben und die Plattform zur nächsten Station rollen

2 Positionieren

Beide Wellen exakt über den Gewinden der Boden-Dockingplatten ausrichten.

3 Docken

Wellen absenken und in die Platten einschrauben; Klemmgriffe anziehen

4 Prüfen

Bremsen, nivellieren und sicherstellen, dass sich die Plattform nicht bewegen oder kippen kann.

Zwei Docks enthalten

Jede Standardplattform enthält zwei BodenDockingplatten für eine definierte Arbeitsposition.

Zusätzliche Dockingorte

PFF-1002-04 für zwei zusätzliche Boden-Dockingplatten an einer weiteren Station bestelle

PFF-1002-04

Unterstützung größerer Roboter

PFF-1002-05 für ein zusätzliches Front-/Heckdock bei erweitertem Stabilitätsbedarf bestellen.

PFF-1002-05

Bodengerechte Verankerun

Für Boden, Lasten und lokale Vorschriften geeignete Anker verwenden; Bodenbolzen sind nicht enthalten.

Docking ersetzt niemals die vollständige Risikobeurteilung und die freigegebene Zellkonstruktion.

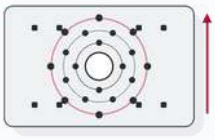
99 % der Cobots. Viele Industrieroboter.

Ein breites Montagekonzept unterstützt Standardintegrationen; Projektengineering erweitert die Plattform für anspruchsvolle Roboteranwendungen.

99%

MODERNER COBOTS

Veröffentlichte Kompatibilität der ProFeederFlex-Plattform.



Standard-Cobot-Kompatibilität

Geeignet für führende Cobot-Marken, darunter Universal Robots, Doosan, Hanwha, Kassow, FANUC und Techman. Vor Bestellung das exakte Robotermodell festlegen.

Viele Industrieroboter

Kompakte Industrieroboter können nach Prüfung von Robotermasse, Nutzlast, Basismoment, Reichweite, Beschleunigung, Schnittstelle, Dockinglasten und Schutzmaßnahmen integriert werden.

Kundenspezifisches Engineering

Passt Standardadapter oder Dockingkonzept nicht, kann EasyRobotics für das freigegebene Projekt Adapterplatte, Montagekonzept oder zusätzliche Abstützung entwickeln

KONFIGURATIONSABLAUF

01	02	03	04	05
Robotermarke und Modell wählen	**FlexBase, FlexOne oder FlexThree wählen**	**Exakte Adapterplatte ergänzen**	**Lasten, Reichweite und Docking prüfen**	**Schutzkonzept und Gesamtzelle bestätigen**

ROBOTER-ADAPTERPLATTE NICHT VERGESSEN

Die roboterspezifische Adapterplatte ist ein separates Bestellteil, sofern sie nicht ausdrücklich im Angebot enthalten ist. Konfigurator auf der EasyRobotics-Website verwenden.

Plattform passend zum Prozess konfigurieren.

Standardausstattung, veröffentlichte Zubehörteile und konstruierte Ergänzungen bilden einen kontrollierten Weg von der Mobilität zur vollständigen Roboterzelle.

Standardausstattung

1 Schwerlasträder

Integrierte Mobilität zum Versetzen innerhalb der Fertigung.

2 Zwei Bodendocks

Verankerte Dockingplatten definieren die Betriebsposition.

3 Controllerfach

Geschützter Innenraum 550 x 300 x 550 mm

4 Teach-Pendant-Halter

Einstellbare Aufnahme für führende Robotermarken.

Veröffentlichte Optionen

1 Zusätzliche Dockingplatten

PFF-1002-04 - zwei weitere BodenDockingplatten.

2 Front-/Heckdock

PFF-1002-05 - zusätzliche Abstützung für größere Roboter.

3 Safety-Scanner-Abdeckung

Geschützte Scanneraufnahme; Referenz im Angebot.

4 Roboter-Adapterplatte

Marken- und modellspezifisch im Konfigurator auswählen.

Engineering-Optionen

1 Kundenspezifische Adapterplatte

Wenn keine Standard Roboterschnittstelle passt.

2 Kundenspezifische Arbeitsfläche

Werkstückaufnahmen, Nester, Behälter oder Prozesstisch.

3 Industrieroboter-Integration

Berechnetes Montage-, Docking- und Schutzpaket.

4 Kabel-/Sicherheitspaket

Kabelführung, Scannerhalter und projektspezifische Ergänzungen.

TYPISCHE ANWENDUNGEN

- CNC-Maschinenbeschickung
- Schneiden
- Finishen und Polieren
- Entgraten
- Schleifen
- Schweißen
- Montage

Optionen, Kapazitäten und endgültige Teilenummern im aktuellen Angebot und in der freigegebenen Projektzeichnung bestätigen.

Für Stabilität installieren. Gesamtzelle validieren.

Die Installation muss durch geschultes Personal erfolgen und über eine vollständige projektbezogene Risikobeurteilung freigegeben werden.

1 Positionieren und nivellieren

Plattform auf geeignetem Boden aufstellen und vor Inbetriebnahme nivellieren.

2 Dockingplatten verankern

Beide Platten ausrichten und durch die Senkbohrungen mit bodengerechten Ankern befestigen.

3 Vor Robotermontage docken

ProFeeder Flex während der Montage von Roboter und Adapterplatte gedockt halten.

4 Controller und Kabel installieren

Controller einsetzen, Deckel sicher führen und eingeklemmte Kabel ausschließen

5 Roboter montieren und prüfen

Roboterhandbuch befolgen, Schrauben anziehen und Freigängigkeit zu Tischen und Teach Pendant prüfen.

6 Gesamtzelle validieren

Bewegung, Bremsen, Docking, Schutzeinrichtungen, Not-Halt-Funktionen und Anwendung testen.

DOCKING UND VERANKERUNG

CONTROLLERZUGANG

KONTROLLIERTE KABELFÜHRUNG

LEBENSZYKLUSPRÜFUNGEN

Radbremsen, freien Radlauf und Stellfüße mindestens jährlich prüfen. Befestigungen, Docks, Kabel und Vorrichtungen anwendungsabhängig kontrollieren.

VERANTWORTUNG DES INTEGRATORS

ProFeeder Flex ist eine unvollständige Maschine. Die vollständige Roboterzelle darf erst in Betrieb gehen, wenn Risikobeurteilung, Schutzmaßnahmen, Konformitätsverfahren und Endvalidierung abgeschlossen sind.

TRANSPORT

Nach Möglichkeit Original-Holzkiste verwenden und System sicher verzurren.

Bestellübersicht

Veröffentlichte Produkt- und Zubehörreferenzen plus erforderliche roboterspezifische Adapterplatte.

Bestell-Nr	Artikel	Konfiguration / Bestellhinweis
PFF-1002-00	ProFeeder FlexBase	H:1100 mm | W:680 mm | L:1000 mm | 100 kg | floor docking | T-pad bracket | controller compartment.
PFF-1002-01	ProFeeder FlexOne	H:1100 mm | W:680 mm | L:1000 mm | 115 kg | floor docking | controller compartment | one table.
PFF-1002-03	ProFeeder FlexThree	H:1110 mm | W:1522 mm | L:1096 mm | 150 kg | floor docking | controller compartment | three tables.
PFF-1002-04	Zusätzliche Boden-Dockingplatten	Zwei weitere Boden-Dockingplatten für eine zusätzliche definierte Arbeitsposition.
PFF-1002-05	Zusätzliches Front-/Heckdock	Zusätzliche Front-/Heckabstützung für Anwendungen mit größeren Robotern.
Konfigurator-Artikel	Roboter-Adapterplatte	Pflichtauswahl für exakte Robotermarke und Modell, sofern nicht ausdrücklich im Angebot enthalten.
Angebot / Konfigurato	Optionen und Anpassungen	Safety-Scanner-Abdeckung, kundenspezifische Arbeitsfläche, Adapter, Industrieroboter-Integration und Projektausstattung.

ROBOTER-ADAPTERPLATTE MITBESTELLEN

Platte für den exakten Roboter im Website-Konfigurator von EasyRobotics auswählen und bestellen. Passt keine Standardplatte, kundenspezifische Lösung anfragen.

PRODUCT / CONFIGURATOR ENTRY

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

Technische Daten, Abbildungen, Abmessungen, Gewichte, Bestellnummern und Verfügbarkeit können ohne Vorankündigung geändert werden. Irrtümer und Auslassungen vorbehalten. Die Eignung ist projektbezogen zu prüfen. Maßgeblich sind Angebot, freigegebene Zeichnungen und Auftragsbestätigung.