

ProFeeder Mover

Mobile Plattform für die Teilehandhabung

Ein mobiles System. Drei konfigurierbare Arbeitsflächen.

Eine robuste Roboterzelle mit geführtem Mover-Wagen für den Transport von Roh- und Fertigteilen zwischen Produktionsbereichen. Konzipiert für CNC-Maschinenbeschickung, Pick-and-Place, Montage und flexible MehrmaschinenAutomatisierung.

ARBEITSFLÄCHEN-OPTIONEN



TEARDROP

Veröffentlichte Standardablage



QUADRAT

Teilespezifisches Raster



ALUMINIUMAUFLAGE

Profilfläche für Vorrichtungen

Kompatibel mit 99 % moderner Cobots

Geeignet für viele kompakte Industrieroboter*

Pneumatische Verriegelung für reproduzierbares Andocken



WICHTIG - ROBOTER-ADAPTERPLATTE MITBESTELLEN

Wählen und bestellen Sie die Adapterplatte für die exakte Robotermarken und das Modell im Konfigurator auf easyrobotics.biz. Die roboterspezifische Platte ist ein separates Bestellteil, sofern sie nicht ausdrücklich im Angebot enthalten ist.

*Die Eignung für Industrieroboter ist abhängig von Nutzlast, Basismoment, Reichweite, Schnittstelle, Verankerung, Druckluft und Schutzkonzept.

Für Serienproduktion entwickelt - nicht für Provisorien

Eine pulverbeschichtete Stahlzelle, geschützter Controllerraum und formschlüssiges pneumatisches Andocken schaffen eine stabile Betriebsplattform.



INTEGRIERTER CONTROLLERRAUM

1

Steife Stahlkonstruktion

Die stationäre Roboterzelle nutzt ein schweres, pulverbeschichtetes Gehäuse für lange industrielle Lebensdauer.

2

Verankerter Betriebsgrundkörper

Bodenverankerung und Nivellierung verhindern Bewegung bei dynamischen Roboterzyklen.

3

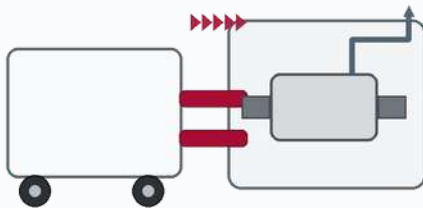
Formschlüssige Moververriegelung

Eine Zylinderverriegelung positioniert den Wagen reproduzierbar vor Beginn des Automatikablaufs.

4

Geschützter Controllerraum

Ein Raum von 650 x 420 x 550 mm hält den Controller zugänglich und geordnet.



PNEUMATISCHES ANDOCKEN UND VERRIEGELN

5

Saubere Roboterschnittstelle

Roboterbefestigung bei 0 oder 45°, TeachPendant-Halter und kontrollierte Kabelführung.

6

Mobiler Materialfluss

Der Mover bleibt auch beladen leicht rollbar und dockt anschließend reproduzierbar an.

SYSTEM ARCHITECTURE

01

Roboterarm



02

Roboterspezifische Adapterplatte



03

Verankerte ProFeeder-Basis



04

Pneumatisch verriegelter Mover

Vor der Bestellung sowohl die exakte Roboter-Adapterplatte als auch die benötigte Arbeitsfläche auswählen.

Stationäre Roboterzelle. Mobiler Materialwagen.

PF-1000-M kombiniert eine bodenverankerte Roboterplattform mit einem M-102 Mover für schnellen Teilewechsel.

BESTELL-NR. PF-1000-M



Roboter, Controller und Schnittstelle verbleiben auf der stationären Zelle. Der Mover transportiert Teile zur Arbeitsposition und wird vor dem Automatikzyklus pneumatisch verriegelt.

1165 x 800 x 932

GESAMTZELLE / MM

205

GESAMTZELLE / KG

894 x 880 x 980

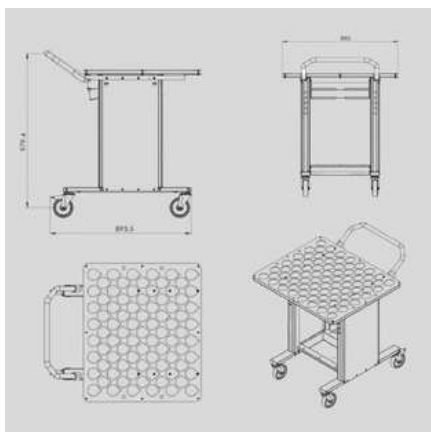
M-102 MOVER / MM

75

M-102 MOVER / KG

VERÖFFENTLICHTE TECHNISCHE DATEN

Arbeitsfläche	880 x 750 mm
Roboter montage	0 oder 45°
Controllerraum	650 x 420 x 550 mm
Druckluft	Max. 8 bar, trocken
Mover-Verriegelung	Zylinderverriegelung
Schnittstelle	Wahlschalter
Bodenverankerung	Für Basiszelle erforderlich



TECHNISCHE ZEICHNUNG M-102

REPRODUZIERBARES ANDOCKEN

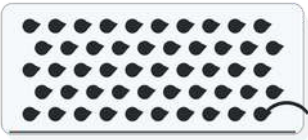
In der Arbeitsposition sichert die pneumatische Verriegelung den Mover an der stationären Basis. Dadurch entsteht eine definierte Teileposition für wiederholgenaues Greifen von Zyklus zu Zyklus.

TYPISCHE ANWENDUNGEN

- CNC-Maschinenbeschickung
- Pick-and-Place
- Montage
- Prüfung
- Flexible Mehrmaschinen-Produktion

Drei Arbeitsflächen. Eine Mover-Plattform.

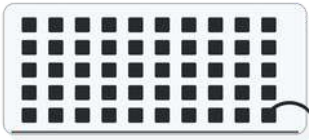
Wählen Sie die Teilepräsentation passend zu Geometrie, Wechselhäufigkeit und Vorrichtungsbedarf.



Teardrop-Muster

DT-1000-03

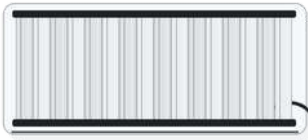
Veröffentlichte Standardablage im Lieferumfang von PF-1000-M. Beispielkapazität: bis zu 83 Positionen bei 72-mm-Geometrie.



Square pattern

KONFIGURATOR / ANGEBOT

Strukturiertes Raster für quadratische oder rechteckige Rohteile. Beispiel: bis zu 80 Positionen für Teile 80 x 80 mm.



Aluminiumprofil-Auflage

KONFIGURATOR / ANGEBOT

Rekonfigurierbare Fläche für Spannmittel, Vorrichtungen, Messmittel und kundenspezifische Werkzeuge.

KONFIGURATIONSVERGLEICH		
Fläche	Geeignet für	Bestellung
Teardrop	Runde/unregelmäßige Rohteile; hohe Stückzahl	DT-1000-03 veröffentlicht
Quadrat	Square/rectangular blanks; organized pitch	Referenz im Angebot
Aluminium	Vorrichtungen, Werkzeuge, Mischproduktion	Referenz im Angebot

Kapazitäten sind Beispiele. Die tatsächliche Anzahl hängt von Abmessungen, Abstand, Greiferfreiheit und freigegebenem Auflagendesign ab.

99 % der Cobots. Viele Industrieroboter.

Flexible Roboterschnittstelle - mit technischer Validierung für den ausgewählten Arm.

99%

MODERNER COBOTS

Published EasyRobotics compatibility claim.

Standardkompatibilität mit Cobots

Die Plattform unterstützt die große Mehrheit moderner kollaborativer Roboter. Exakte Marke und Modell im WebsiteKonfigurator auswählen.

Integration von Industrierobotern

Viele kompakte Industrieroboter sind einsetzbar, wenn Masse, Basismoment, Reichweite, Lochbild, Dynamik, Verankerung und Schutzkonzept geprüft sind

Kundenspezifische Schnittstelle

Passt keine Standardplatte, kann EasyRobotics eine projektspezifische Adapterplatte oder Montagelösung entwickeln.

KONFIGURATIONSABLAUF

01

Roboter wählen

02

Nutzlast und Reichweite prüfen

03

Choose 0 or 45 degree

04

Arbeitsfläche wählen

05

Adapterplatte bestellen

ADAPTERPLATTE NICHT VERGESSEN

Ohne Adapterplatte für den exakten Roboter kann die Zelle nicht korrekt in Betrieb genommen werden. Separat im EasyRobotics-Konfigurator bestellen, sofern nicht als enthalten aufgeführt.

Das System um den Prozess konfigurieren

Veröffentlichte Standardausstattung, wählbare Auflagen und projektspezifische Erweiterungen.

Standardausstattung

1
Stationäre Roboterzelle
 Pulverbeschichtete Basis mit Controllerraum.

2
M-102 Mover
 Ein mobiler Wagen im Lieferumfang von PF-1000-M.

3
Pneumatische Verriegelung
 Zylinderverriegelung in Arbeitsposition.

4
Teach-Pendant-Halter
 Adjustable operator interface holder.

Veröffentlichte Optionen

1
Quadratmuster-Auflage
 Teilespezifisches Raster und Teilung.

2
Aluminiumprofil-Auflage
 Modulare Fläche für Vorrichtungen.

3
Räder / Floor Dock
 Optionen für Verlagerung und definierte Positionierung.

4
Schutzhaube für Scanner
 Geschützte Montage eines Sicherheitsscaners.

Projektoptionen

1
Roboter-Adapterplatte
 Marken- und modellspezifische Schnittstelle.

2
Kundenspezifische Teileauflage
 Angepasste Ausschnitte, Teilung und Kapazität.

3
Zusätzlicher Mover
 Weiterer Wagen für gestaffelten Wechsel.

4
Industrieroboter-Integration
 Ausgelegte Montage und Schutztechnik.

Merkmal	Teardrop	Quadrat	Aluminium
Präsentation	Festes Muster	Festes Raster	Modulare Vorrichtungen
Beispielkapazität	83 bei 72 mm	80 bei 80 x 80 mm	Projektspezifisch
Wechsel	Auflage tauschen	Auflage tauschen	Vorrichtung umbauen
Öffentliche Bestellreferenz	DT-1000-03	Angebot / Konfigurator	Angebot / Konfigurator

Verfügbarkeit, Lastgrenzen und endgültige Bestellreferenzen sind im aktuellen Angebot und in der freigegebenen Zeichnung zu bestätigen.

Basis verankern. Mover verriegeln. Zelle validieren.

Die komplette Roboterzelle ist durch Fachpersonal zu installieren und über eine vollständige Risikobeurteilung freizugeben.

1 Positionieren und nivellieren

Stationäre Zelle auf geeignetem Boden aufstellen und vor der Robotermontage nivellieren.

2 Basis sicher verankern

Bodengeeignete Anker verwenden. Die stationäre Basiszelle wird für den Produktionsbetrieb verankert.

3 Trockene Druckluft anschließen

Bis zu 8 bar trockene Luft bereitstellen und Leitung sowie Zylinderverriegelung prüfen.

4 Controller und Kabel installieren

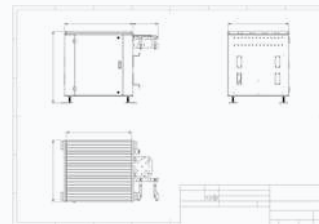
Controller einsetzen und sicherstellen, dass keine Kabel geklemmt oder bewegten Teilen ausgesetzt sind.

5 Adapterplatte und Roboter montieren

Robotermanual befolgen und alle Schrauben mit vorgegebenem Drehmoment anziehen

6 Andocken und Sicherheit in Betrieb nehmen

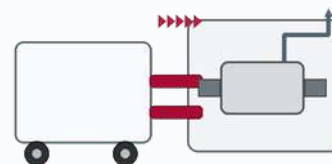
Verriegelung, Wahlschalter, Freiraum, Roboterbewegung, Schutztechnik und Gesamtfunktion prüfen.



BODENVERANKERUNG



CONTROLLERZUGANG



PNEUMATISCHES ANDOCKEN

ROUTINEPRÜFUNGEN

Anker, Verriegelung, Mover-Räder, Auflagen, Roboterschrauben, Kabel und Luftleitungen in geeigneten Intervallen prüfen.

VERANTWORTUNG DES INTEGRATORS

Installateur und Systemintegrator tragen die Verantwortung für Risikobeurteilung, Schutztechnik, Konformitätsverfahren und sicheren Betrieb der kompletten Roboterzelle.

Bestellübersicht

Veröffentlichte Produktreferenzen - plus erforderliche Roboter-Adapterplatte und ausgewählte Mover-Auflage.

Bestell-Nr	Artikel	Konfiguration / Bestellhinweis
PF-1000-M	ProFeeder mit Mover	Veröffentlichte Übersicht: 1165 x 800 x 932 mm (L x B x H) 205 kg Roboterbasis Steuerungsfach ein Mover pneumatische Verriegelung Standard-Aufbauplatte DT-1000-03.
M-102	Teardrop-Auflage	Veröffentlichtes Datenblatt: 894 x 880 x 980 mm (L x B x H) 75 kg Arbeitsfläche 880 x 750 mm mobiler Teilwagen.
DT-1000-03	Teardrop-Auflage	Veröffentlichte Standardauflage im PF-1000-M; Beispiel 83 Positionen bei 72-mm-Geometrie
Konfigurator / Angebot	Square-pattern top	Beispiel 80 Positionen für 80 x 80 mm; Teilung, Kapazität und aktuelle Referenz werden im Angebot bestätigt
Konfigurator / Angebot	Aluminiumprofil-Auflage	Vorrichtungsgerechte Auflage; Profilaufbau, Lastfall und aktuelle Referenz werden im Angebot bestätigt.
Konfigurator-Artikel	Roboter-Adapterplatte	Pflichtauswahl für exakte Robotermarken und Modell, sofern nicht ausdrücklich im Angebot enthalten.
Angebot / Konfigurator	Optionen und Sonderausführungen	Räder, Floor Dock, Scannerhaube, zusätzlicher Mover, Sonderauflage und Industrieroboter-Integration

ROBOTER-ADAPTERPLATTE NICHT VERGESSEN

Wählen und bestellen Sie die Platte für den exakten Roboter im Website-Konfigurator von EasyRobotics. Passt keine Standardschnittstelle, fordern Sie eine Sonderplatte an.



PRODUKTSEITE / KONFIGURATOR ÖFFNEN

EasyRobotics ApS

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

Spezifikationen, Abbildungen, Abmessungen, Kapazitäten, Bestellreferenzen und Verfügbarkeit können ohne Vorankündigung geändert werden. Irrtümer und Auslassungen vorbehalten. Roboterkompatibilität und Optionen sind projektspezifisch zu prüfen. Angebot, freigegebene Zeichnungen und Auftragsbestätigung haben Vorrang.