

EasyPalletStation

Arquitectura modular de doble palé para cobots, robots industriales y automatización móvil Automation

Una plataforma de paletizado robusta y anclada al suelo que combina una o dos estaciones de palé con el pedestal, el robot y el concepto de seguridad más adecuados para la aplicación.



Compatible con el 99 % de los cobots modernos



Numerosos robots industriales



Adaptable a robots móviles / AMR



PEDIR LA PLACA ADAPTADORA DEL ROBOT

Seleccione el modelo de robot en el configurador de EasyRobotics y pida por separado la placa adaptadora correspondiente. Si no existe una interfaz estándar, puede diseñarse una placa a medida.

Diseñada para un paletizado estable y repetible

Los módulos de acero de alta masa proporcionan una referencia definida para la posición del palé, el alcance del robot y la manipulación repetible al final de línea.



160 kg

Conjunto doble EPS-1000 sin pedestal

220 kg

EPS-1000 con pedestal estándar

950 mm

Altura del pedestal fijo estándar

Floor anchored

Obligatorio durante la producción

ARQUITECTURA ROBUSTA

1

Estructura rígida de acero

El bastidor robusto limita los movimientos y proporciona una referencia mecánica repetible.

2

Acceso abierto al palé

La baja altura facilita el cambio con transpaleta o carretilla elevadora.

3

Geometría de palé flexible

El posicionamiento ajustable admite formatos habituales, desde EUR hasta GMA y APAC.

4

Interfaz de pedestal modular

Puede utilizarse el pedestal fijo estándar o diseñarse otra altura, una columna elevadora o una interfaz para robot móvil.

El flujo de doble palé ^{Alimentar} mantiene el proceso activo

Con dos posiciones, el robot puede seguir trabajando en un lado mientras se sustituye el palé terminado en el otro.



Formatos de palé admitidos

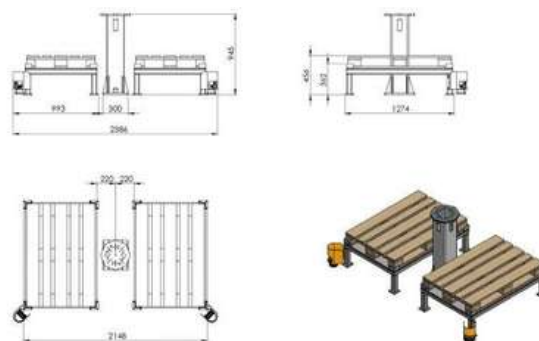
GMA	1219 x 1016 mm
EUR 1	1200 x 800 mm
EUR 3	1200 x 1000 mm
GLOB	1067 x 1067 mm
APAC	1100 x 1100 mm
AUS	1165 x 1165 mm

FLEXIBILIDAD DE FORMATOS DE PALÉ



Ventajas operativas

- Una o dos posiciones de palé
- Buen acceso para operador y carretilla
- Cambio rápido entre izquierda y derecha
- No requiere aire comprimido
- Detección de palé según proyecto



Los sensores de presencia de palé no se incluyen de serie. Añada detección y enclavamientos cuando lo exijan la evaluación de riesgos o la secuencia del proceso.

Una plataforma. Varias arquitecturas de robot.

La estación mecánica puede configurarse según el robot, su alcance, carga útil, logística interna y concepto de seguridad.



Robots colaborativos

Diseñada para el 99 % de los robots modernos. Deben validarse alcance, carga en la base, herramienta y geometría del palé



Robots industriales

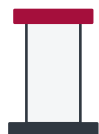
Muchos robots industriales compactos y medianos pueden integrarse tras revisar masa, momentos, dinámica y protecciones



Robots móviles y AMR

La estación puede adaptarse a robots móviles, AMR, AGV o manipuladores móviles mediante interfaces de acoplamiento, altura y transferencia específicas del proyecto.

ARQUITECTURA DEL PEDESTAL



Pedestal fijo estándar

950 mm



Altura fija alternativa

Según proyecto



Columna elevadora

Para altura de apilado variable



Interfaz para robot móvil

Acoplamiento a medida



No olvide la placa adaptadora.

Seleccione el modelo exacto de robot en el configurador en línea. La placa se pide por separado; puede diseñarse una interfaz especial.



COMPROBACIÓN DE SELECCIÓN DEL ROBOT

Alcance | carga útil | momentos base | patrón de montaje | envolvente de palé | seguridad

Configure la estación según el proceso

Comience con un único módulo de palé o especifique el conjunto completo de doble palé con pedestal central.

EPS-1000 | Conjunto de doble palé

1 x pedestal fijo, 2 x estaciones de palé



Módulo de estación	1274 x 874 x 362 mm
Peso configurado	220 kg
Sockelhöhe	950 mm
Posiciones de palé	2
Ideal para	Paletizado continuo izquierda/derecha

EPS-1001 | Estación de palé individual

1 x estación de palé, sin pedestal



Módulo de estación	1274 x 993 x 362 mm
Peso configurado	Confirm in quotation
Pedestal	Not included
Posiciones de palé	1
Ideal para	Diseños a medida y ampliación gradual

CONFIGURACIONES HABITUALES

1

Estación individual + robot existente

2

Doble estación + pedestal fijo

3

Doble estación + columna elevadora

4

Estación + logística con robot móvil

La envolvente instalada depende del formato de palé, pedestal, robot, cerramiento y dispositivos de seguridad.

Opciones e integración de ingeniería

Combine opciones publicadas con ingeniería específica para adaptar robot, planta y estrategia de seguridad.

OPCIÓN PUBLICADA

SC-1000 | Safety Scanner Cover



Cubierta mecánica para la disposición de escáner seleccionada. El hardware y la programación de seguridad dependen de la aplicación.

Placa adaptadora del robot | Elemento del configurador Position



Seleccione por separado la placa específica del robot. Hay disponible una placa a medida si la interfaz estándar no encaja.

OPCIONES DE INGENIERÍA

1 Pedestal alternativo

Altura fija, columna elevadora o pedestal del cliente.

2 Adaptación a robot móvil

Acoplamiento AMR/AGV, transferencia mecánica y ajuste de altura.

3 Detección de palé

Sensores, lógica de confirmación y enclavamientos.

4 Integración de transportador

Altura de entrada, posición de toma e intercambio de señales

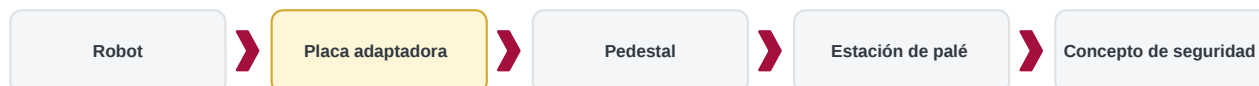
5 Geometría de palé a medida

Topes, guías y bastidores para el palé o portacargas seleccionado.

6 Paquete para robot industrial

Consola, adaptador, anclaje y concepto de seguridad.

PRINCIPIO DE CONFIGURACIÓN



Las opciones pueden requerir ingeniería, validación de seguridad y una oferta independiente.

Instale con estabilidad. Valide la célula completa.

La plataforma es un componente del sistema de automatización. La seguridad y conformidad finales dependen de la aplicación completa.

1

Verificar planta y suelo

Comprobar acceso al palé, alcance, calidad del hormigón y distancias de seguridad.

2

Anclar estaciones y pedestal

Utilizar anclajes adecuados al sustrato y a las cargas previstas.

3

Instalar placa y robot

Seguir los requisitos de montaje del fabricante del robot.

4

Ajustar posiciones de palé

Configurar topes y holguras para los formatos seleccionados.

5

Integrar proceso y seguridad

Conectar transportador, pinza, escáner o protección y control de la célula.

6

Validar antes de producir

Realizar evaluación de riesgos, pruebas de parada, revisión de alcance y validación funcional.

Technische Zusammenfassung

Posiciones de palé	EPS-1000: 2 EPS-1001: 1
Anclaje al suelo	Obligatorio
Montaje del teach pendant	Flexible - en base o suelo
Sensores de palé	No incluidos de serie
Armario del controlador	No incluido
Aire comprimido	No requerido
Interfaz estándar	Ninguna
Compatibilidad de robot	99 % de los cobots modernos; numerosos robots industriales tras validación



La estación no constituye una célula robotizada completa con marcado CE. El integrador es responsable de la evaluación final de riesgos, protecciones, prestaciones de seguridad y conformidad de la máquina completa.

Resumen de pedidos

Referencias de producto publicadas e interfaz de robot requerida por separado.

N.º de pedido	Producto / configuración	Alcance
EPS-1000	Conjunto EasyPalletStation de doble palé	1 pedestal fijo de 950 mm + 2 estaciones
EPS-1001	Módulo EasyPalletStation individua	1 estación de palé, sin pedestal
SC-1000	Safety Scanner Cover	Cubierta mecánica opcional
Elemento del configurador	Placa adaptadora específica del robot	Debe seleccionarse y pedirse por separado
Oferta / ingeniería	Pedestal alternativo, interfaz para robot móvil, sensores e integración a medida	Alcance específico del proyecto



RECUERDE LA PLACA ADAPTADORA

Seleccione el modelo exacto de robot en el configurador de EasyRobotics. La placa adaptadora solo se considera incluida si figura expresamente en la oferta. Puede diseñarse una interfaz a medida cuando sea necesario.



EasyRobotics ApS

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

CONFIGURADOR / PORTAL DE SOCIOS / PARTNERPORTAL

easyrobotics.biz/login

Robotermodell, Adapterplatte und Projektoptionen auswählen.



Salvo errores u omisiones. Los datos técnicos, dimensiones, pesos, ilustraciones, nombres de producto, referencias de pedido y disponibilidad pueden cambiar sin previo aviso. Prevalecen la oferta vigente, los planos aprobados y la confirmación de pedido. La compatibilidad del robot y la seguridad de la célula completa deben validarse para la aplicación real.