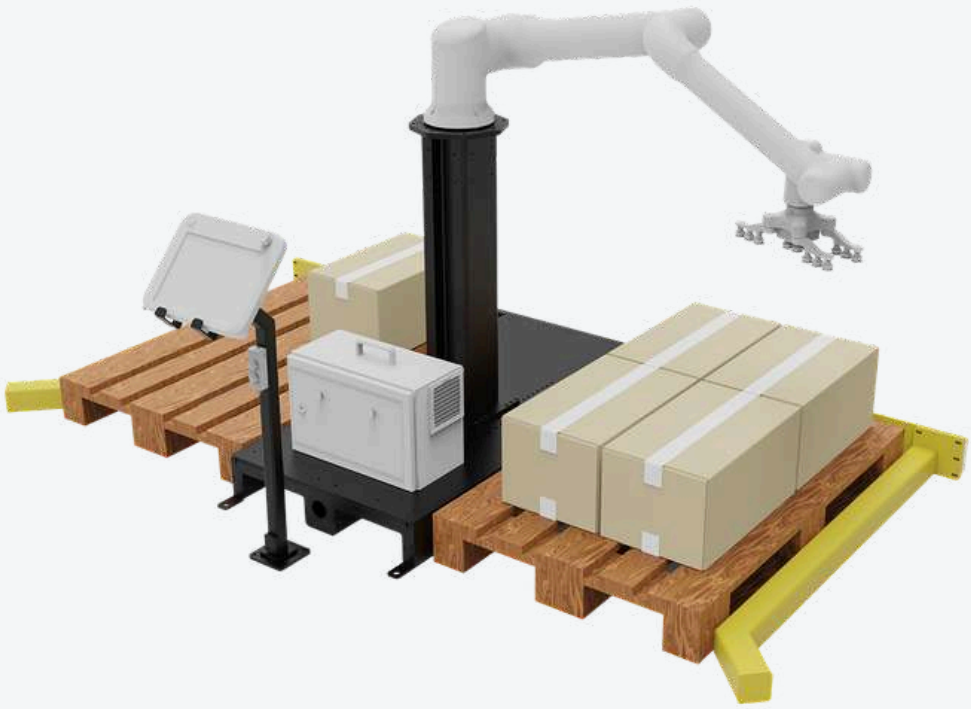
PALETIZADO | PLATAFORMA MECÁNICA DE DOBLE PALET

EasyPalletizer Basic

Base robusta y flexible para la automatización moderna del paletizado

Cuatro configuraciones de pedestal. Dos posiciones de palet. Una plataforma industrial mecánicamente sencilla.



2 posiciones de palet

Rango de guías 500-1200 mm

99 % de cobots modernos

Robots industriales validados

Recuerde pedir por separado la placa adaptadora específica del robot en el configurador online.

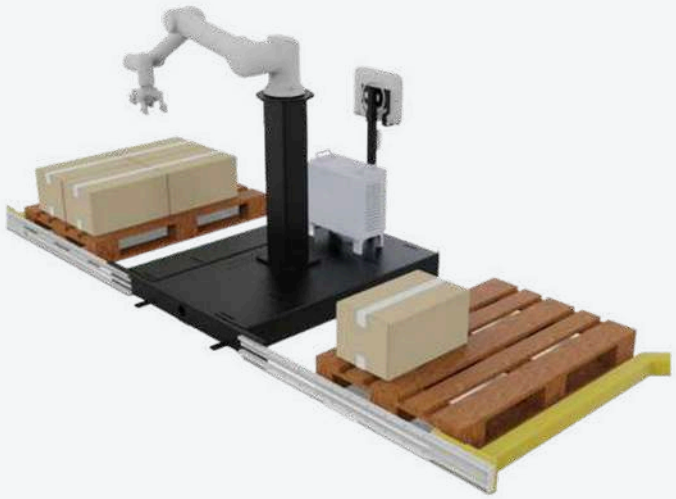
PÁGINA DEL PRODUCTO

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

EasyRobotics ApS | Sønderborg, Denmark

Una plataforma rígida para un paletizado repetible

Una base de acero de gran masa, una geometría definida de montaje y el anclaje al suelo con M12 crean una base estable para ciclos controlados.



260 kg

masa publicada de la base

2

posiciones - izquierda y derecha

170 mm

ajuste del kit extensor

01 Estructura de acero reforzada

La base mecánica industrial favorece movimientos previsibles y una larga vida útil.

02 Anclada durante el funcionamiento

Antes de producir, la base debe fijarse a un suelo adecuado mediante pernos de anclaje M12.

03 Posición de robot ajustable

El pedestal puede desplazarse hacia delante o atrás mediante el patrón de montaje prep

04 Zona de controlador ordenada

Una zona abierta de 600 x 500 mm facilita el montaje accesible y el guiado controlado de cables.

Concepto Basic 100 % mecánico

Sin aire comprimido

Sin E/S estándar

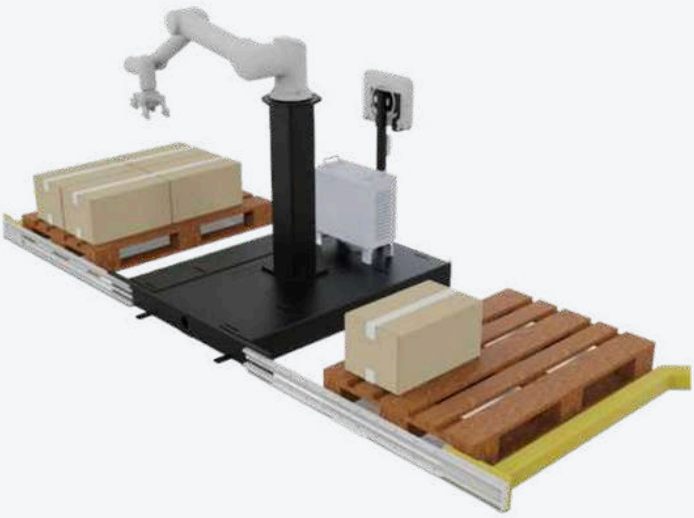
Sin sensores de palet

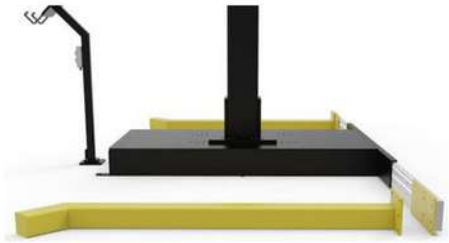
Soporte flexible del teach pendant

Transporte en caja de madera

Una plataforma. Varios formatos de palet.

Las alas ajustables y los tubos laterales desmontables permiten adaptar la geometría al alcance del robot, al palet y al transportador.





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 AJUSTAR ANCHURA

Ajustar la distancia entre alas dentro del rango documentado de 500-1200 mm.

2 POSICIONAR PALETS

Configurar dos posiciones, a izquierda y derecha de la base del r

3 AJUSTAR DESPLAZAMIENTO

Mover el pedestal hacia delante o atrás con el patrón de agujeros preparado.

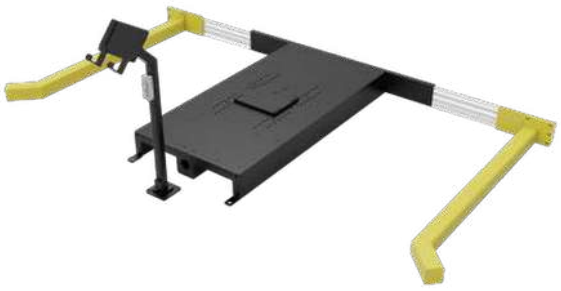
4 VALIDAR ALCANCE

Comprobar punto de toma, esquina más alejada y altura máxima de apilado.

Bloquear todas las guías tras el ajuste. Validar el diseño completo con el robot, la pinza, la carga útil y la dinámica del ciclo.

Cuatro configuraciones. Una base común.

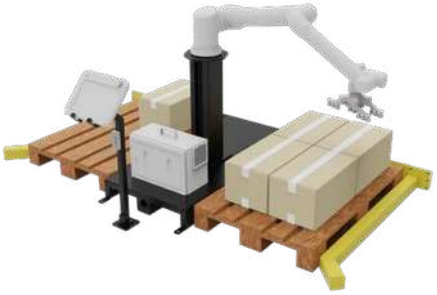
Seleccione la arquitectura de pedestal según la altura del transportador, la pila y el alcance del robot.



PTB-1001 **Sin pedestal**

Masa publicada de la base: 260 kg

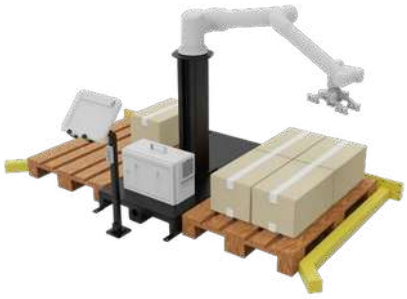
Configuración base preparada para ingeniería.



PTB-1002 **Pedestal fijo**

865 mm nominal | 330 kg

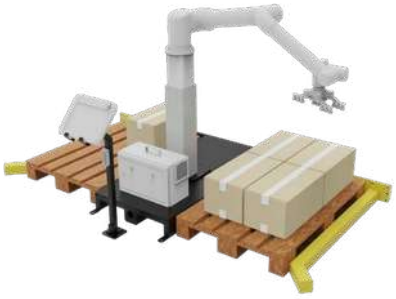
Para alturas estándar de transportador y palet.



PTB-1003 **Pedestal fijo**

1200 mm | 350 kg

Para puntos de toma más altos o pilas elevadas.



PTB-1004 **Columna elevadora**

876-1776 mm | carrera 900 mm

Ajuste dinámico; masa publicada de la unidad 290 kg.

INTEGRACIÓN DE LA COLUMNA ELEVADORA

Existe soporte documentado Modbus y de software para Universal Robots, Omron/Techman y Doosan. Otras marcas requieren programación y validación específicas.

Las fuentes publicadas incluyen referencias de 835 mm y 865 mm para PTB-1002. Confirme el plano de proyecto aprobado vigente.

Compatibilidad sin dependencia de una plataforma

99 % de los cobots modernos. Muchos robots industriales. Interfaz a medida cuando sea necesario.

99%

OF MODERN COBOTS

ESTÁNDAR O A MEDIDA

Integración estándar de cobot

Verificar patrón de base, masa, carga útil, alcance, cableado y geometría de apilado.

Integración de robot industrial

Muchos robots industriales compactos pueden utilizarse tras validar momentos de base, dinámica, anclaje, resguardos y arquitectura de seguridad.

¿No encaja?

EasyRobotics puede diseñar una placa adaptadora, interfaz de montaje o geometría de pedestal a medida.

NO OMITA LA PLACA ADAPTADORA

Seleccione el modelo exacto de robot en el configurador online / portal de partners de EasyRobotics. La placa se pide por separado salvo inclusión expresa en la oferta.

CONFIGURAR: easyrobotics.biz/login

MASA DEL ROBOT · MOMENTO DE BASE · CARGA · ALCANCE · ALTURA DE PILA · DINÁMICA · RESGUARDOS · CABLES

Opciones, variantes y configuraciones de ingeniería

Configure el concepto de paletizado alrededor del proceso. Las opciones publicadas y las adiciones específicas se confirman en la oferta.

Cubierta para escáner de seguridad

PUBLICADA

Cubierta / soporte opcional publicado para integración de escáner según proyecto.

Ejecución en acero inoxidable

A MEDIDA

Ejecución a medida para higiene, resistencia a la corrosión o entornos exigentes.

Pedestal fijo - 865 mm

VARIANTE

Configuración estándar de altura fija para PTB-1002.

Pedestal fijo - 1200 mm

VARIANTE

Configuración estándar de altura fija para PTB-1003.

Columna elevadora - 876-1776 mm

VARIANTE

Configuración PTB-1004 regulable con carrera de 900 mm.

Placa adaptadora de robot

CONFIGURADOR

Placa estándar mediante configurador; interfaz a medida bajo petición.

Geometría personalizada de palet / transportador

INGENIERÍA

Ingeniería de guías, desplazamientos y alcance para el diseño aprobado.

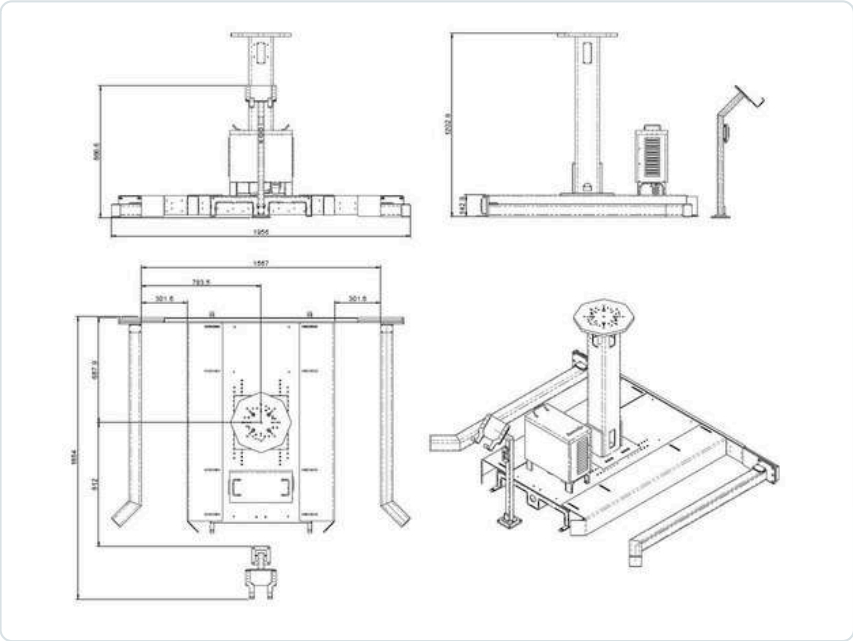
Paquete de robot industrial y seguridad

INGENIERÍA

Pedestal, anclaje, resguardos, cables y validación de riesgos.

Solo las referencias PTB de la página 8 son referencias estándar publicadas. Las adiciones no estándar se asignan en la oferta aprobada.

Datos técnicos y envolvente de integración



SERIE PTB

EasyPalletizer Basic

Datos publicados de la plataforma

2 PALETS | 4 CONFIGURACIONES

Longitud de base	1350 mm	Formatos de palet	GMA / EUR1 / EUR3 / GLOB / APAC / AUS
Envergadura - retraída	1867 mm	Soporte teach pendant	Montaje en base o suelo
Envergadura - extendida	3655 mm	Zona del controlador	600 x 500 mm; altura abierta
Masa de base - PTB-1001	260 kg	Sensores de palet	No incluidos
Posiciones de palet	2 - LH / RH	Aire / interfaz	Ninguno / ninguna
Ajuste de alas	500-1200 mm	Anclaje al suelo	Pernos M12 obligatorios
Ajuste del extensor	170 mm	Posición del pedestal	Ajustable delante / detrás

Las dimensiones y masas son valores publicados. Prevalecen el plano aprobado, la oferta y la confirmación de pedido.

1. Confirmar geometría de palet y transportador
2. Validar alcance y carga
3. Seleccionar pedestal
4. Pedir placa adaptadora
5. Zelle verankern & beurteilen

El marcado CE de la cuasi máquina no constituye el marcado CE de la célula robot completa. El integrador debe completar la evaluación de riesgos y la validación de conformidad.

Resumen de pedidos

Variantes publicadas más elementos de configurador y oferta

Referencia	Variante / elemento	Configuración / nota
PTB-1001	**EasyPalletizer Basic - sin pedestal**	**PTB-1001 EasyPalletizer Basic - sin pedestal Plataforma para dos palets; rejilla ajustable; masa publicada de la base 260 kg.**
PTB-1002	**EasyPalletizer Basic - pedestal fijo**	**Variante comercial nominal 865 mm; masa publicada 330 kg. Confirmar plano de altura aprobado.**
PTB-1003	**asyPalletizer Basic - pedestal fijo**	**Pedestal fijo 1200 mm; masa publicada 350 kg**
PTB-1004	**EasyPalletizer Basic - columna elevadora**	**Columna regulable 876-1776 mm con carrera de 900 mm; masa publicada 290 kg.**
Elemento del configurado	**Placa adaptadora específica del robot**	Seleccionar el modelo exacto. Pedido separado salvo indicación en la oferta.
Elemento de oferta	**Cubierta de escáner / ejecución inoxidable**	Opción publicada de cubierta y configuración inoxidable a medida.
Elemento de ingeniería	**Geometría a medida / robot industrial**	Interfaz, guías, transportador, resguardos, cables e ingeniería de seguridad.

RECUERDE LA PLACA ADAPTADORA

Escanee el QR o abra easyrobotics.biz/login. Si no encaja una placa estándar, solicite una interfaz a medida.

EasyRobotics ApS

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

Salvo errores u omisiones. Las especificaciones, dimensiones, masas, alturas de pedestal, alcance del suministro, opciones, disponibilidad y referencias pueden cambiar sin previo aviso. Las fuentes publicadas contienen algunas diferencias en los resúmenes de variantes; prevalecen la oferta vigente, los planos aprobados y la confirmación de pedido. La célula robot completa requiere una evaluación de riesgos y validación de conformidad específicas del proyecto.