ProFeeder Compact-XL High Cube

Alimentador de cajones de alta capacidad para carga de máquinas CNC y suministro automatizado de piezas

Diez cajones grandes. Más capacidad vertical. Diseñado para alta disponibilidad industrial.

Una plataforma anclada al suelo y de gran masa para largos ciclos de producción desatendida. Diez cajones de 780 x 620 mm admiten hasta 90 kg cada uno. MechLock aporta simplicidad mecánica y AirLock control neumático de secuencia. Un pedestal de robot separado crea la configuración Combined High Cube.

HIGH CUBE - MECHLOCK

PFC-4100-10 | 10 cajones de 90 kg | 660 kg

HIGH CUBE - AIRLOCK

PFC-4101-10 | máx. 8 bar de aire seco + E/S | 675 kg

COMBINED HIGH CUBE

Alimentador + pedestal de robot separado + placa adaptadora + controlador

Compatible con el 99 % de los cobots modernos

Apto para muchos robots industriales*

Interfaz de robot personalizada disponible

!

IMPORTANTE - PEDIR LA PLACA ADAPTADORA DEL ROBOT

Seleccione y pida la placa adaptadora para la marca y el modelo exactos del robot en el configurador de easyrobotics.biz. Salvo inclusión expresa en la oferta, la placa adaptadora es una partida independiente.

**La idoneidad para robots industriales exige validar carga, momento de base, alcance, interfaz de montaje, anclaje y protección.*

Robusto por diseño. Preparado para una producción repetible.

Alta masa estática, anclaje al suelo, cajones de extracción total de 90 kg y arquitectura High Cube reforzada.

PLATAFORMA HIGH CUBE DE GRAN MASA ANCLADA AL SUELO

MECHLOCK O AIRLOCK

1 Gran masa estática

Las variantes publicadas pesan entre 660 y 675 kg y forman una plataforma de producción estable y de baja vibración.

2 90 kg por cajón

Los cajones grandes admiten 90 kg incluyendo pieza, inserto de bandeja y útil.

3 Anclaje al suelo obligatorio

La célula debe alinearse, nivelarse y anclarse de forma segura antes de producir.

4 Rigidez publicada

Los datos del producto especifican una deformación máxima de 2,5 mm con la carga nominal de 90 kg.

5 Arquitectura de almacenamiento High Cube

Diez cajones y una altura máxima de pieza de 110 mm amplían la autonomía sin aumentar la huella.

6 Mecanismos de cajón protegidos

Guías, bloqueos y componentes de servicio permanecen organizados dentro de la envolvente rígida.

RUTA DE CARGA Y ARQUITECTURA DE CELDA

01 **Piezas y utillaje** › 02 **Cajón nominal de 90 kg** › 03 **MechLock o AirLock** › 04 **Bastidor High Cube rígido y anclado**

Regla de uso: no extraer más de un cajón a la vez.

Capacidad High Cube - diez cajones grandes en una huella controlada

Área de cajón de 780 x 620 mm, carga nominal de 90 kg y altura máxima de pieza de 110 mm.

PLATAFORMA DE ALIMENTACIÓN HIGH CUBE

High Cube aumenta el almacenamiento vertical manteniendo una huella controlada. Diez cajones grandes permiten ciclos desatendidos prolongados y los insertos pueden configurarse según la mezcla de piezas. El alimentador está disponible con MechLock o AirLock y puede integrarse con un pedestal de robot separado.

Huella	**920 x 1220 mm**
Área del cajón	**780 x 620 mm**
Carga por cajón	**90 kg**
Fuerza de extracción	**20 N**

Altura total	1300 / 1465 mm
Peso del producto	660 / 675 kg
Cajones	10
Altura máx. de pieza	110 mm
Bloqueo	MechLock / AirLock
Anclaje al suelo	Obligatorio

DOS VARIANTES ESTÁNDAR - UN CONCEPTO DE CELDA COMBINED

MECHLOCK

PFC-4100-10 660 kg | H 1300 mm

AIRLOCK

PFC-4101-10 675 kg | H 1465 mm

COMBINED

Separates Podest + exakte Roboteradapter platte

Ejemplos por cajón: 56 piezas cuadradas de 80 x 80 mm o 72 piezas con geometría teardrop de 72 mm.

Pida por separado la placa adaptadora específica del robot. Seleccione la marca y el modelo exactos en el configurador web de EasyRobotics.

Elija el sistema de bloqueo adecuado para la aplicación

La misma capacidad High Cube con simplicidad mecánica o control neumático de secuencia.

MECHLOCK

Bloqueo mecánico de cajones sin aire comprimido ni control eléctrico. Una solución directa y robusta cuando basta con desbloqueo manual.

AIRLOCK

Bloqueo neumático con aire seco a 8 bar máx. e interfaz digital de E/S. El bloqueo puede integrarse en la secuencia del robot.

BLOQUEO Y DATOS DE PEDIDO

Parámetro	MECHLOCK	AIRLOCK	Gemeinsame High Cube-Daten
N.º de pedido	PFC-4100-10	PFC-4101-10	10 cajones de 90 kg
Peso del producto	660 kg	675 kg	Área de cajón 780 x 620 mm
Suministro / interfaz	Ninguno	Máx. 8 bar aire seco + E/S	Fuerza de extracción 20 N | anclaje obligatorio

PRINCIPIO DE FUNCIONAMIENTO

Desbloquee el cajón seleccionado, extráigalo por completo para carga o acceso del robot y vuelva a bloquearlo antes del ciclo. En Airlock, el cilindro neumático y el estado de E/S deben formar parte de la lógica de control validada.

No extraiga nunca más de un cajón a la vez. Respete las zonas de atrapamiento y detenga el robot durante carga manual, ajuste y servicio.

Configuración Combined High Cube - alimentador y pedestal diseñados como una celda

El alimentador High Cube no integra soporte de robot; la configuración Combined añade un pedestal EasyRobotics separado y la placa adaptadora exacta.

ARQUITECTURA CON PEDESTAL SEPARADO

Seleccione una variante High Cube y añada pedestal, placa adaptadora, solución de controlador, guiado de cables, protección y utillaje. Combined High Cube no tiene un número de pedido estándar independiente; se especifica como configuración de proyecto.

Soporte del robot	**Pedestal separado / consola diseñada**
Solución de controlador	**Pedestal o armario de controlador seleccionado**
Placa adaptadora	**Partida independiente**
Anclaje al suelo	**Obligatorio**

Teach pendant	Soporte específico del robot
Guiado de cables	Protegido / específico del proyecto
MechLock	PFC-4100-10
AirLock	PFC-4101-10
Robots industriales	Validación de ingeniería obligatoria
Base del pedido	Variante PFC elegida + partidas de proyecto

ARQUITECTURA COMBINED HIGH CUBE

01 **Brazo robot** › 02 **Placa adaptadora exacta** › 03 **Pedestal / controlador separado** › 04 **Alimentador High Cube anclado**

La placa debe coincidir con el patrón de pernos exacto del robot. Use el configurador web; si no existe una placa estándar, solicite una interfaz personalizada.

**La idoneidad para robots industriales exige validar carga, momento de base, alcance, interfaz de montaje, anclaje y protección.*

Configure la celda High Cube según el proceso

Accesorios publicados, interfaces específicas de robot y opciones de ingeniería.

1 Ruedas

Para traslado controlado antes de posicionar y asegurar la célula.

2 Floor Dock

Posición definida o repetible para determinados diseños móviles.

3 Protección de escáner

Protección mecánica para un escáner de seguridad seleccionado.

4 Puerta abatible del operario

Acceso alternativo para carga, preparación y mantenimiento.

5 Bandeja / útil a medida

Alojamientos, nidos, rejillas y conceptos de sujeción específicos.

6 Placa adaptadora

Interfaz específica obligatoria salvo inclusión expresa en la oferta.

7 Integración de robot industrial

Montaje y protección diseñados para robots industriales validados.

8 Adaptación de cables y controlador

Guiado, ventilación y acceso adaptados al proyecto.

9 Concepto de seguridad a medida

Protecciones, enclavamientos y arquitectura de seguridad específicos del proyecto.

COMPATIBILIDAD DEL ROBOT Y DE LA CÉLULA

Área	Capacidad estándar High Cube	Verificación del proyecto
Cobots	Compatible con el 99 % de los cobots modernos	Seleccionar la placa adaptadora exacta
Robots industriales	Apto para muchos robots industriales*	Validar masa, momento de base, dinámica y montaje
Montaje del robot	Pedestal separado o consola de robot diseñada	Confirmar alcance, colisiones y cargas de anclaje
Controlador	Pedestal o armario de controlador seleccionado	Confirmar tamaño, ventilación y longitudes de cable
Protección	Cubierta de escáner y opciones de acceso disponibles	La evaluación de riesgos define la solución final

**La idoneidad para robots industriales exige validar carga, momento de base, alcance, interfaz de montaje, anclaje y protección.*

Instale para lograr estabilidad. Valide la celda completa.

La instalación debe realizarla personal formado y completarse con una evaluación de riesgos específica del proyecto.

1 Verificar suelo y distribución

Confirmar carga del suelo, accesos, distancias, alcance del robot y zonas de extracción antes de posicionar.

2 Nivelar y anclar el alimentador

Alinear la plataforma High Cube y fijar todos los puntos de anclaje con elementos adecuados al suelo y a la aplicación.

3 Elegir pedestal, adaptador y posición del robot

Pedir la placa exacta, seleccionar pedestal o consola y montar el robot conforme a su manual.

4 Instalar controlador y cables

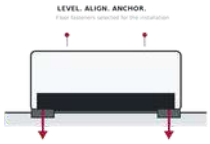
Colocar el controlador en el pedestal o armario elegido y guiar los cables sin aplastamiento, abrasión ni riesgo de colisión.

5 Conectar el sistema de bloqueo

Para AirLock, conectar máx. 8 bar de aire seco y las E/S definidas. Para MechLock, validar la liberación mecánica.

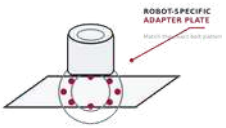
6 Validar la celda completa

Verificar protección, parada, prevención de reinicio, reducción de riesgos y conformidad antes de producir.



HIGH CUBE ANCLADO AL SUELO

DIMENSIONES HIGH CUBE



PLACA ADAPTADORA ESPECÍFICA

COMPROBACIONES PERIÓDICAS

Inspeccionar anclajes, bloqueos, guías, fijaciones de pedestal y robot, placa adaptadora, cables, puertas y opciones a intervalos adecuados.

RESPONSABILIDAD DEL INTEGRADOR

El instalador y el integrador son responsables de la evaluación final de riesgos, las protecciones, los procedimientos de conformidad aplicables y el funcionamiento seguro de la célula completa.

Resumen de pedidos

Dos variantes High Cube publicadas, más el adaptador de robot obligatorio y las partidas de integración del proyecto.

VARIANTES HIGH CUBE Y PARTIDAS DE PROYECTO

N.º de pedido	Configuración	Datos clave
PFC-4100-10	High Cube, 10 cajones de 90 kg - MechLock	H: 1300 mm, W: 1220, L: 920, Wt: 660 kg, part 110 mm
PFC-4101-10	High Cube, 10 cajones de 90 kg - AirLock	H: 1465 mm, W: 1220, L: 920, Wt: 675 kg, part 110 mm
Partida del configurador	Placa adaptadora específica del robot	Seleccionar marca y modelo exactos
Oferta / configurador	Configuración Combined High Cube	Alimentador + pedestal + adaptador + controlador
Oferta / configurador	Bandeja / utillaje personalizado	Nidos, alojamientos o bandejas más profundas
Oferta / configurador	Opciones publicadas	Ruedas | Floor Dock | cubierta escáner | puerta

CONFIGURACIÓN COMBINED HIGH CUBE

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

Opciones / elementos de proyecto

Ruedas | Floor Dock | Safety Scanner Cover | puerta abatible lado operador | bandeja / utillaje personalizado | pedestal de robot | placa adaptadora | interfaz de robot industrial personalizada

!

IMPORTANTE - PEDIR LA PLACA ADAPTADORA DEL ROBOT

Seleccione y pida la placa adaptadora para la marca y el modelo exactos del robot en el configurador de easyrobotics.biz. Salvo inclusión expresa en la oferta, la placa adaptadora es una partida independiente.

ABRIR WEB / CONFIGURADOR

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

Las especificaciones, ilustraciones, dimensiones, pesos, capacidades, referencias de pedido y disponibilidad pueden cambiar sin previo aviso. Salvo errores u omisiones. La compatibilidad final del robot y la conformidad de la célula completa deben verificarse para cada proyecto. Prevalecen la confirmación de pedido y los planos aprobados.