

ProFeeder Mover

Plataforma móvil para manipulación de piezas

Un sistema móvil. Tres superficies configurables.

Una celda robótica robusta con carro Mover guiado para transportar piezas en bruto y terminadas entre zonas de producción. Diseñada para carga de máquinas CNC, pick-and-place, montaje y automatización flexible de varias máquinas.

OPCIONES DE SUPERFICIE



TEARDROP

Bandeja estándar publicada



CUADRADO

Retícula específica para la pieza



SUPERFICIE ALU

Perfiles para utillajes



Compatible con el 99 % de los
cobots modernos

Apta para muchos robots industriales compactos*

Bloqueo neumático para acoplamiento repetible



IMPORTANTE - PEDIR LA PLACA ADAPTADORA DEL ROBOT

Selecione y pida la placa adaptadora para la marca y el modelo exactos del robot en el configurador de easyrobotics.biz. La placa específica es un artículo separado, salvo que figure expresamente incluida en la oferta.

*La aptitud para robots industriales depende de carga, momento en la base, alcance, interfaz, anclaje, aire comprimido y protecciones.

Construido para producción repetitiva, no para montajes provisionales

Una celda de acero pintado, el compartimento protegido del controlador y el acoplamiento neumático positivo crean una plataforma estable.



COMPARTIMENTO INTEGRADO DEL CONTROLADOR

1

Estructura rígida de acero

La celda estacionaria utiliza una carcasa pesada con recubrimiento en polvo para una larga vida industria

2

Base de trabajo anclada

El anclaje al suelo y la nivelación evitan movimientos durante ciclos dinámicos del robot

3

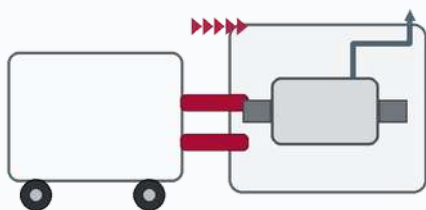
Bloqueo positivo del Mover

Un cierre cilíndrico posiciona el carro de forma constante antes de iniciar el ciclo automático

4

Espacio protegido para el controlador

Un compartimento de 650 x 420 x 550 mm mantiene el controlador accesible y ordenado.



ACOPLAMIENTO Y BLOQUEO NEUMÁTICOS

5

Interfaz de robot limpia

Montaje a 0° o 45°, soporte de teach pendant y guiado controlado de cables.

6

Flujo de material móvil

El Mover se desplaza fácilmente incluso cargado y se acopla después en una posición repetible.

ARQUITECTURA DEL SISTEMA

01 Brazo robótico



02 Placa adaptadora específica



03 Base ProFeeder anclada



04 Mover bloqueado neumáticamente

Seleccione antes del pedido tanto la placa exacta del robot como la configuración de superficie necesaria.

Celda robótica fija. Carro de material móvil.

PF-1000-M combina una plataforma anclada al suelo con un Mover M-102 para cambios rápidos de piezas.

N.º DE PEDIDO PF-1000-M



El robot, el controlador y la interfaz permanecen en la celda fija. El Mover transporta piezas hasta la posición de trabajo y queda asegurado mediante el bloqueo neumático antes del ciclo automático.

1165 x 800 x 932

CELDA COMPLETA / MM

205

CELDA COMPLETA / KG

894 x 880 x 980

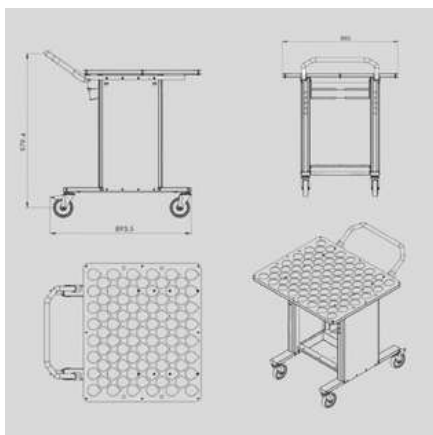
MOVER M-102 / MM

75

MOVER M-102 / KG

DATOS TÉCNICOS PUBLICADOS

Área de trabajo	880 x 750 mm
Montaje del robot	0 oder 45°
Compartimento del controlador	650 x 420 x 550 mm
Aire comprimido	Máx. 8 bar, seco
Bloqueo del Mover	Cierre por cilindro
Interfaz	Selector
Anclaje al suelo	Necesario para la celda base



PLANO TÉCNICO M-102

ACOPLAMIENTO REPETIBLE

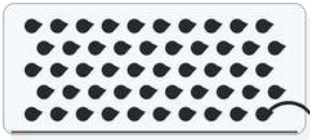
En la posición de trabajo, el bloqueo neumático fija el Mover a la base estacionaria. Así se obtiene una posición definida de las piezas y una toma repetible ciclo tras ciclo.

APLICACIONES TÍPICAS

- Carga de máquinas CNC
- Pick-and-Place
- Montaje
- Inspección
- Producción flexible multimáquina

Tres superficies. Una plataforma Mover.

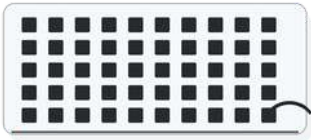
Elija la presentación adecuada a la geometría, la frecuencia de cambio y las necesidades de utillaje.



Patrón teardrop

DT-1000-03

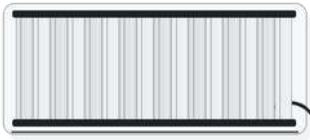
Bandeja estándar publicada incluida con PF-1000-M. Capacidad de ejemplo: hasta 83 posiciones con geometría de 72 mm.



Patrón cuadrado

CONFIGURADOR / OFERTA

Reticula estructurada para piezas cuadradas o rectangulares. Ejemplo: hasta 80 posiciones para piezas de 80 x 80 mm.



Superficie de perfiles de aluminio

CONFIGURADOR / OFERTA

Superficie reconfigurable para mordazas, utillajes, calibres y herramientas de proceso personalizadas

COMPARACIÓN DE CONFIGURACIONES		
Superficie	Uso recomendado	Pedido
Teardrop	Piezas redondas o irregulares; alta cantidad	DT-1000-03 publicada
Cuadrada	Piezas cuadradas/rectangulares; paso organizado	Referencia en la oferta
Aluminio	Utillajes, herramientas y producción mixta	Referencia en la oferta

Las capacidades son ejemplos. La cantidad real depende de dimensiones, separación, espacio del gripper y diseño aprobado de la superficie.

99 % de los cobots. Muchos robots industriales.

Interfaz flexible, con validación de ingeniería para el brazo seleccionado.

99%

DE COBOTS MODERNOS

Declaración de compatibilidad
publicada por EasyRobotics.

Compatibilidad estándar con cobots

La plataforma admite la gran mayoría de los robots colaborativos modernos. Seleccione la marca y el modelo exactos en el configurador web.

Integración de robot industrial

Se pueden utilizar muchos robots industriales compactos tras verificar masa, momento de base, alcance, patrón, dinámica, anclaje y protecciones.

Interfaz personalizada disponible

Cuando no encaja un adaptador estándar, EasyRobotics puede desarrollar una placa o solución de montaje específica para el proyecto.

FLUJO DE CONFIGURACIÓN

01

Seleccionar robot

02

Verificar carga y
alcance

03

Elegir montaje 0 o 45°

04

Elegir superficie

05

Pedir placa adaptadora

NO OMITA LA PLACA ADAPTADORA

La celda no puede ponerse en marcha correctamente sin la placa del robot exacto. Pídala por separado en el configurador web de EasyRobotics, salvo que conste incluida.

Configure el sistema alrededor del proceso

Equipo estándar publicado, superficies seleccionables y ampliaciones específicas del proyecto.

Equipo estándar

1 Celda robótica estacionaria

Base pintada con compartimento del controlador.

2 Mover M-102

Un carro móvil incluido con PF-1000- M.

3 Bloqueo neumático

Bloqueo por cilindro en posición de trabajo

4 Soporte del teach pendant

Soporte ajustable para la interfaz del operador.

Opciones publicadas

1 Superficie cuadrada

Retícula y paso específicos de la pieza.

2 Superficie de perfiles de aluminio

Base modular para utillajes.

3 Ruedas / Floor Dock

Opciones para traslado y posicionamiento definido.

4 Cubierta de escáner

Montaje protegido para un escáner de seguridad.

Opciones de ingeniería

1 Placa adaptadora de robot

Interfaz específica de marca y modelo

2 Superficie de piezas a medida

Recortes, paso y capacidad personalizados.

3 Mover adicional

Carro extra para cambio escalonado.

4 Integración de robot industrial

Montaje y protecciones calculados.

Característica	Teardrop	Cuadrada	Aluminio
Presentación	Patrón fijo	Retícula fija	Utillajes modulares
Capacidad de ejemplo	83 con geometría de 72 mm	80 para piezas de 80 x 80 mm	Específica del proyecto
Cambio	Cambiar bandeja	Cambiar bandeja	Reconfigurar utillajes
Referencia pública	DT-1000-03	Oferta / configurador	Oferta / configurador

La disponibilidad, los límites de carga y las referencias finales deben confirmarse en la oferta vigente y en el plano aprobado.

Ancle la base. Bloquee el Mover. Valide la celda.

La celda completa debe ser instalada por personal cualificado y liberada mediante una evaluación integral de riesgos.

1 Posicionar y nivelar

Coloque la celda estacionaria sobre un suelo adecuado y nivélela antes de instalar el robot

2 Anclar firmemente la base

Use anclajes adecuados al suelo. La celda estacionaria de base se ancla para la producción.

3 Conectar aire seco

Suministre hasta 8 bar de aire seco y verifique la línea y el cierre cilíndrico.

4 Instalar controlador y cables

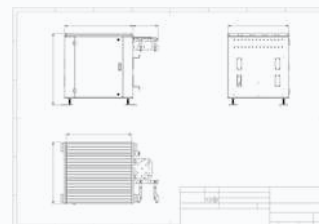
Coloque el controlador y compruebe que ningún cable quede pellizcado ni expuesto a partes móviles.

5 Montar placa y robot

Siga el manual del robot y apriete todos los elementos al par especificado.

6 Poner en servicio acoplamiento y seguridad

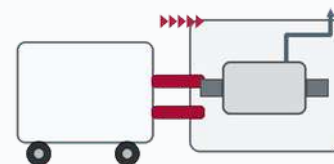
Pruebe bloqueo, selector, holguras, movimiento, protecciones y función completa de la celda.



ANCLAJE AL SUELO



ACCESO AL CONTROLADOR



ACOPLAMIENTO NEUMÁTICO

COMPROBACIONES PERIÓDICAS

Inspeccione anclajes, bloqueo, ruedas, utilajes, tornillos del robot, cables y líneas de aire con intervalos adecuados.

RESPONSABILIDAD DEL INTEGRADOR

El instalador y el integrador son responsables de la evaluación final de riesgos, protecciones, procedimientos de conformidad y operación segura de la celda completa.

Resumen de pedidos

Referencias de producto publicadas, más la placa adaptadora obligatoria y la superficie Mover seleccionada.

Bestell-Nr	Artikel	Konfiguration / Bestellhinweis
PF-1000-M	ProFeeder mit Mover	Dimensiones generales: 1165 x 800 x 932 mm (largo x ancho x alto) 205 kg Base del robot Compartimento de control Unidad de desplazamiento (Mover) Bloqueo neumático Placa de montaje estándar DT-1000-03.
M-102	Carro Mover independiente	Ficha publicada: 894 x 880 x 980 mm 75 kg área 880 x 750 mm carro móvil para piezas.
DT-1000-03	Bandeja teardrop	Bandeja estándar publicada incluida con PF-1000-M; ejemplo: 83 posiciones con geometría de 72 mm.
Configurador / oferta	Superficie cuadrada	Ejemplo 80 posiciones para piezas 80 x 80 mm; paso, capacidad y referencia vigente se confirman en la oferta.
Configurador / oferta	Superficie de perfiles de aluminio	Superficie para utillajes; perfiles, caso de carga y referencia vigente se confirman en la oferta.
Artículo del configurador	Placa adaptadora de robot	Selección obligatoria para marca y modelo exactos, salvo inclusión expresa en la oferta.
Oferta / configurador	Opciones y personalización	Ruedas, Floor Dock, cubierta de escáner, Mover adicional, superficie a medida e integración industrial.

RECUERDE LA PLACA ADAPTADORA DEL ROBOT

Seleccione y pida la placa del robot exacto en el configurador web de EasyRobotics. Si ninguna interfaz estándar encaja, solicite una placa personalizada



ABRIR PRODUCTO / CONFIGURADOR

EasyRobotics ApS

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

Las especificaciones, ilustraciones, dimensiones, capacidades, referencias y disponibilidad pueden cambiar sin previo aviso. Salvo errores u omisiones. La compatibilidad y las opciones deben verificarse para cada proyecto. Prevalecen la oferta, los planos aprobados y la confirmación del pedido.