

Systèmes de préhension de surface FMCB

Élément d'étanchéité : Mousse ou ventouses



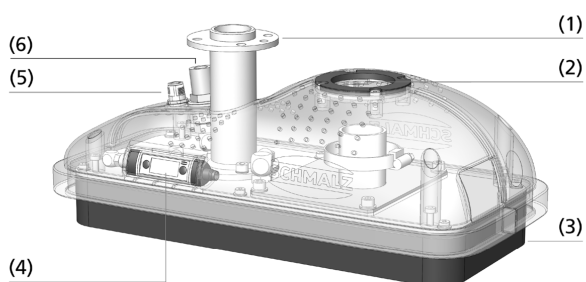
Adaptation aux applications spécifiques des secteurs d'activité



Applications

- Système de préhension à poids réduit pour un fonctionnement avec une génération de vide externe et pour manipuler des pièces dans le domaine de l'intralogistique.
- Idéal pour les tâches de manipulation stationnaires avec robots collaboratifs
- Palettisation et dépalettisation de cartons

Systèmes de préhension de surface FMCB



Construction

- Préhenseur modulaire avec carter imprimé en 3D
- Raccordement par bride (1) adapté pour robots HRC courants
- Pièce de connexion (2) pour la génération de vide externe
- Mousse d'étanchéité souple avec film adhésif ou emplacement pour ventouses (3)
- Pressostat et vacuostat VSi (4) pour le contrôle du système
- Raccord d'air comprimé (6) et raccord électrique M12-8 (5)

Composition du système Systèmes de préhension de surface FMCB



Système de préhension de surface FMCB lors de la manipulation de cartons

Points forts du produit

- Préhenseur de surface adapté à la collaboration Homme-robot (HRC), car il répond aux exigences de la norme ISO TS 15066
- Accès direct et facile aux données de l'appareil via l'interface NFC à l'aide d'un smartphone
- Charge maximale utile élevée avec une construction légère et dynamique grâce à la fabrication additive (impression 3D)
- La technologie de communication innovante permet d'intégrer facilement le préhenseur dans les environnements IoT

Systèmes de préhension de surface FMCB

Élément d'étanchéité : Mousse ou ventouses

Code de désignation Systèmes de préhension de surface FMCB

FMCB 1	-	SW 2	-	150 3	-	297 4	-	3R 5
54 6	-	SPB2 40 P 7	-	VSi 8				

1 - Désignation

Code	Modèle
FMCB	FMCB

2 - Système de vanes

Code	Type
SW	Résistance à l'écoulement

3 - Diamètre de la buse

Code	Diamètre en mm
110...150	ø 1,1 à 1,5

4 - Longueur

Code	Longueur en mm
297	297
300	300

5 - Rangées d'aspiration

Code	Nombre
3R	3 rangées d'aspiration

6 - Grille de trous

Code	Grille en mm
18	18
54	54

7 - Élément d'étanchéité

Code	Type
O20	Mousse d'étanchéité (Hauteur = 20)
SPB2 40 P	Ventouses (ø 40)

8 - Complément de produit

Code	Type
VSi	Vacuostat et pressostat

Le système de préhension de surface FMCB est livré en tant que produit prêt à être raccordé.

Données de commande Systèmes de préhension de surface FMCB

Type		Réf. article
FMCB-SW110 300 3R18 O20 VSi	PNP	10.01.43.00002
FMCB-SW110 300 3R18 O20 VSi	NPN	10.01.43.00017
FMCB-SW150 297 3R54 SPB2 40 P VSi	PNP	10.01.43.00071
FMCB-SW150 297 3R54 SPB2 40 P VSi	NPN	10.01.43.00073

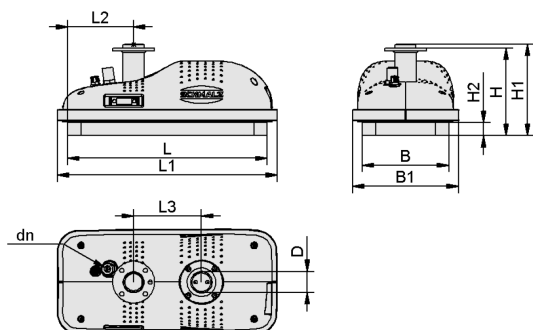
Données techniques Systèmes de préhension de surface FMCB

Type	Type de matière	Nombre de cellules d'aspiration	Capacité de charge (verticale) [N]	Capacité de levage (horizontale) [N]	Poids propre [kg]
FMCB-SW110 300 3R18 O20 VSi	Mousse O, Hauteur 20 mm	45	80	350	1,350
FMCB-SW150 297 3R54 SPB2 40 P VSi	-	15	80	350	1,669

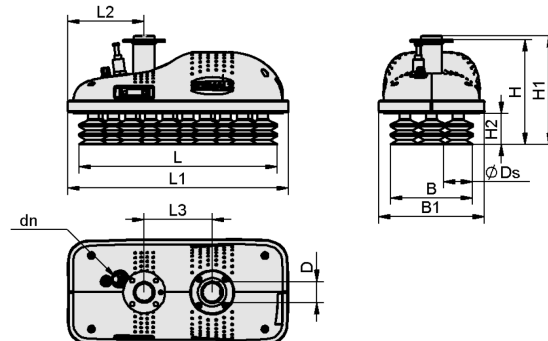
Systèmes de préhension de surface FMCB

Élément d'étanchéité : Mousse ou ventouses

Données de construction Systèmes de préhension de surface FMCB



FMCB O20



FMCB SPB2

Systèmes de préhension de surface FMCB

Élément d'étanchéité : Mousse ou ventouses

Données de construction Systèmes de préhension de surface FMCB

Type	B [mm]	B1 [mm]	dn [mm]	H [mm]	H1 [mm]	H2 [mm]	L [mm]	L1 [mm]	L2 [mm]	L3 [mm]
FMCB-SW110 300 3R18 O20 VSi	130,0	159	10	131,4	137,4	20	300	331	99,0	102
FMCB-SW150 297 3R54 SPB2 40 P VSi	123,2	159	10	158,0	164,0	47	297	331	114,4	102