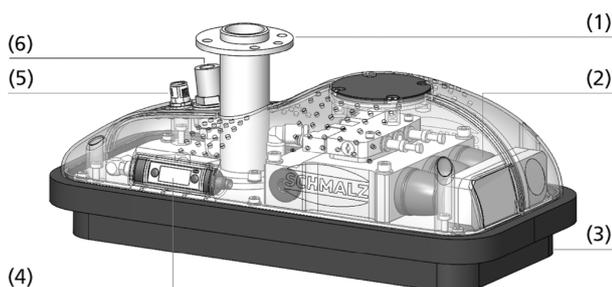


Systèmes de préhension de surface FXCB

Élément d'étanchéité : Mousse ou ventouses



Systèmes de préhension de surface FXCB



Composition du système Systèmes de préhension de surface FXCB



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

Adaptation aux applications spécifiques des secteurs d'activité

Applications

- Système de préhension avec un poids réduit et une génération de vide pneumatique intégrée pour la manipulation de pièces dans le domaine de l'intralogistique.
- Idéal pour les tâches de manipulation stationnaires avec robots collaboratifs
- Palettisation et dépalettisation de cartons

Construction

- Préhenseur modulaire avec carter imprimé en 3D
- Raccordement par bride (1) adapté pour robots HRC courants
- Génération du vide intégrée (2) via les cartouches économes en énergie SEP
- 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)

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 FXCB

Élément d'étanchéité : Mousse ou ventouses

Code de désignation Systèmes de préhension de surface FXCB

FXCB 1	-	SW 2	-	150 3	-	297 4	-	3R 5
54 6	-	SPB2 40 P 7	-	VSi 8	-	NO 9		

1 – Désignation

Code	Modèle
FXCB	FXCB

2 – Système de vannes

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 – Espacements des trous

Code	Trame en mm
18	18
54	54

7 – Élément d'étanchéité

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

8 – Complément de produit

Code	Type
VSi	Vacuostat et pressostat

9 – Position de repos de la valve d'aspiration

Code	Type
NO	Ouvert sans courant

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

Données de commande Systèmes de préhension de surface FXCB

Type	Réf. article
FXCB-SW110 300 3R18 O20 VSi NO	10.01.43.00001
FXCB-SW110 300 3R18 O20 VSi NO	10.01.43.00016
FXCB-SW150 297 3R54 SPB2 40 P VSi NO	10.01.43.00070
FXCB-SW150 297 3R54 SPB2 40 P VSi NO	10.01.43.00072

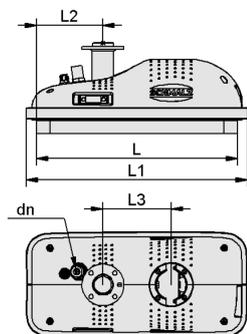
Données techniques Systèmes de préhension de surface FXCB

Type	Capacité d'aspiration max. [l/min]	Type de matière	Nombre de cellules d'aspiration	Capacité de charge (verticale) [N]	Capacité de levage (horizontale) [N]	Poids propre [kg]
FXCB-SW110 300 3R18 O20 VSi NO	354	Mousse O, Hauteur 20 mm	45	80	350	2,000
FXCB-SW150 297 3R54 SPB2 40 P VSi NO	354	-	15	80	350	2,200

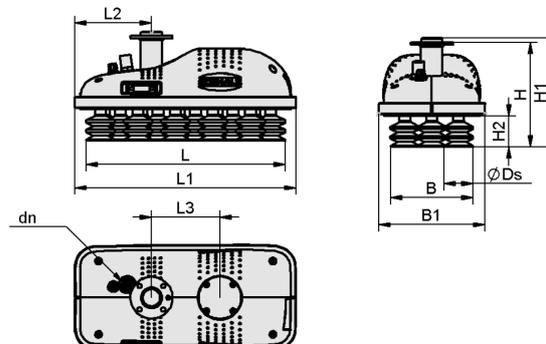
Systèmes de préhension de surface FXCB

Élément d'étanchéité : Mousse ou ventouses

Données de construction Systèmes de préhension de surface FXCB



FXCB O20



FXCB SPB2

Systèmes de préhension de surface FXCB

Élément d'étanchéité : Mousse ou ventouses

Données de construction Systèmes de préhension de surface FXCB

Type	B [mm]	B1 [mm]	dn [mm]	H [mm]	H1 [mm]	H2 [mm]	L [mm]	L1 [mm]	L2 [mm]	L3 [mm]
FXCB-SW110 300 3R18 O20 VSi NO	130,0	159	10	131,4	137,4	20	300	331	99,0	102
FXCB-SW150 297 3R54 SPB2 40 P VSi NO	123,2	159	10	158,0	164,0	47	297	331	114,4	102

Présentation multimédia des produits

Moyen

How-to-Video 03

Lien

<https://vimeo.com/510208642>
<https://vimeo.com/527727678>