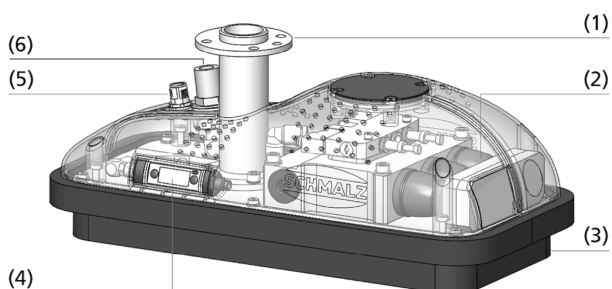


# Systèmes de préhension de surface FXCB

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

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

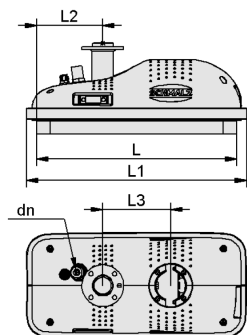
## Données techniques Systèmes de préhension de surface FXCB

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

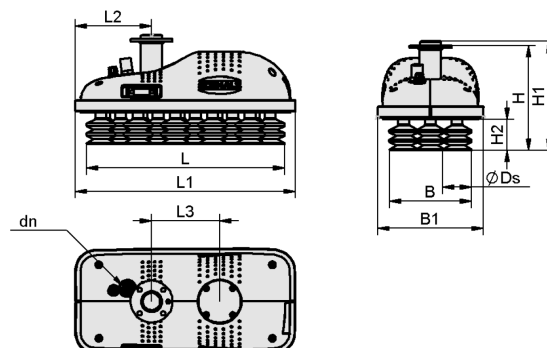
# Systèmes de préhension de surface FXCB

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>