

Systèmes de préhension de surface FXCB

Élément d'étanchéité : Mousse ou ventouses



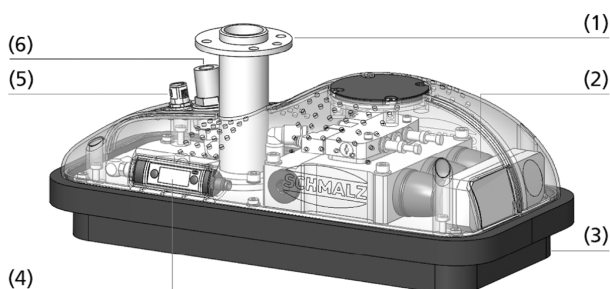
Pour tous les secteurs d'activités



Application

- 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

Systèmes de préhension de surface FXCB



Structure

- 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)

Composition des Systèmes de préhension de surface FXCB



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

Points forts

- 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

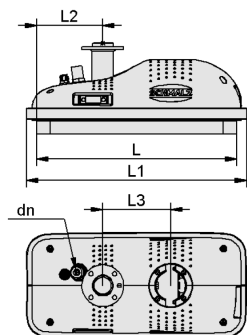
Données techniques Systèmes de préhension de surface FXCB

Type	Capacité d'aspiration max. [l/min]	Type de matière	Nombre de ventouses	Capacité de charge (verticale) [N]	Charge (horizontale) [N]	Poids [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

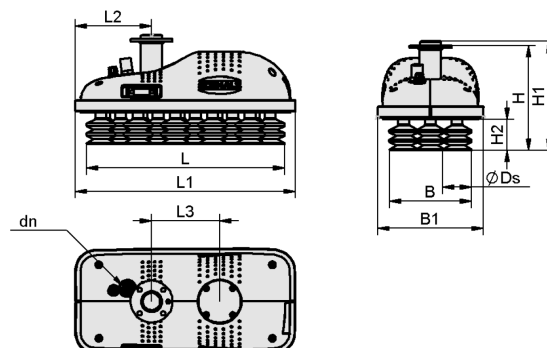
Systèmes de préhension de surface FXCB

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 du produit

Moyen

How-to-Video 03

Lien

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