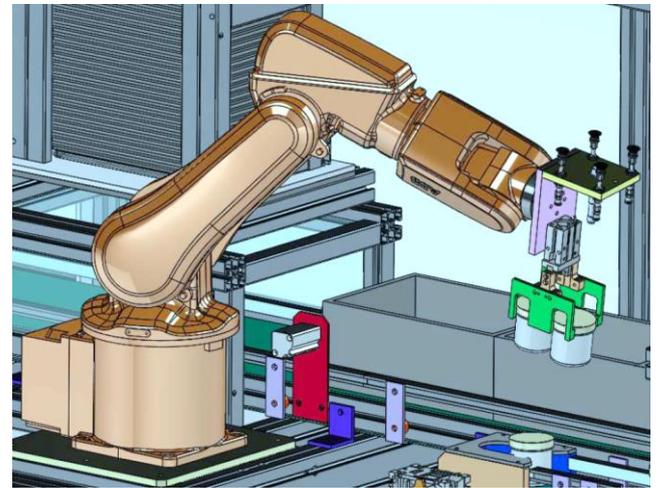


OUTILLAGE POUR BRAS ROBOTISE



APPLICATIONS

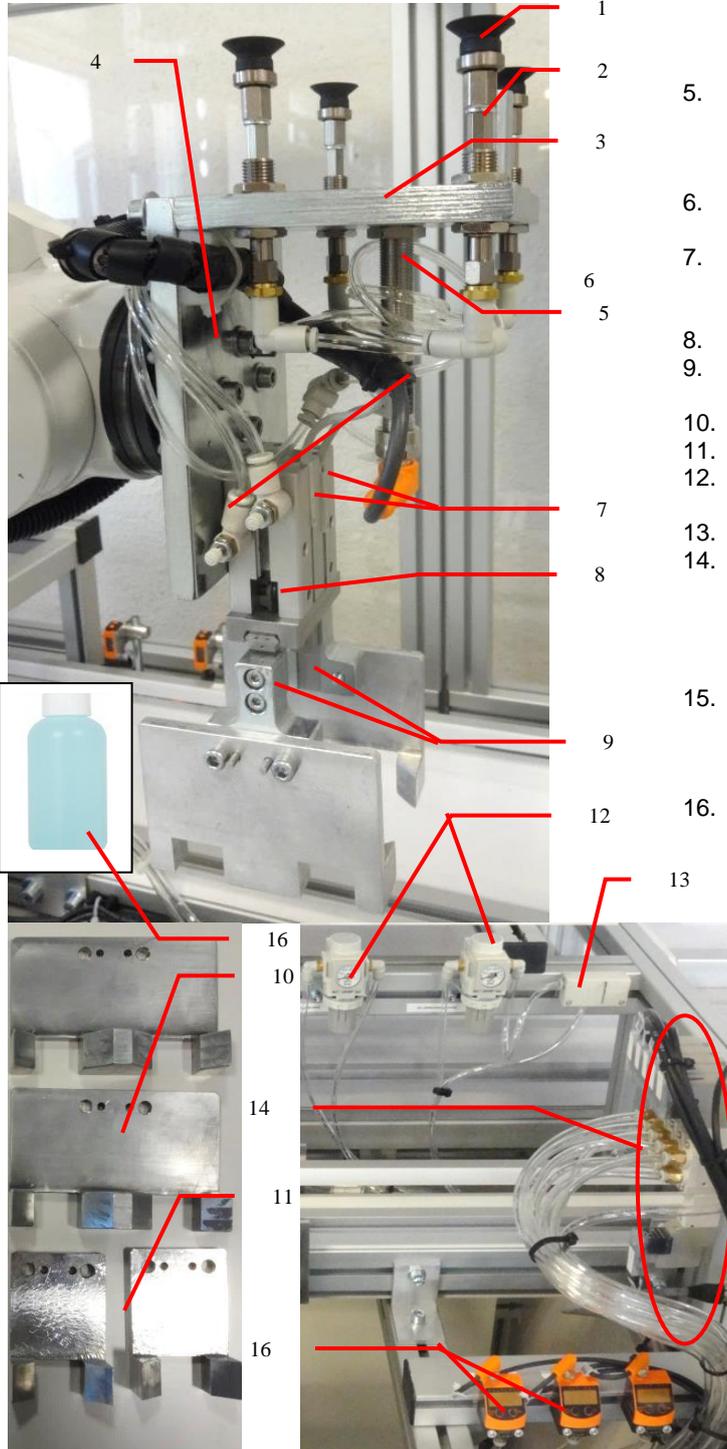
- **Double outillage pince + ventouse pouvant être utilisé en bout d'un bras robotisé à l'aide d'une platine d'adaptation mécanique (non fournie) pour montage sur votre propre bras**
- **Nécessaire pour pilotage des outils fournis : électrodistributeurs montés sur un ilot, détecteurs, venturi, pressostats, régulateurs de pression, prolongateurs électriques.**
- **2 paires de pinces pour préhension par 1 ou 2 fournies avec 20 flacons**

PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT

Cet outillage issu de notre encaisseuse robotisé MLP550. Il est initialement monté en bout d'un bras robotisé 6 axes de marque ABB, modèle IRB120. Il permet la prise de flacon par un ou par deux (2 paires de pinces fournies) et la préhension de couvercle en PVC rigide par des ventouses (4 ventouses montées sur des supports télescopiques). Un capteur optique à réflexion direct est monté côté outillage des ventouses. Il permet de donner une information au robot afin de pouvoir réduire sa vitesse si besoin à l'approche du couvercle à attraper. Les deux outillages sont à 180° l'un de l'autre. Le raccordement électrique et pneumatique en bout de bras doit être prévu de telle sorte à permettre cette rotation à 180° du dernier axe et s'adapter aux mouvements des autres axes du bras. La pince est équipée de détecteurs. Les électrodistributeurs de la pince et des ventouses sont fournis sur un ilot. La partie pneumatique comprend les électrodistributeurs, régulateurs de débit & pression avec manomètre, des pressostats, un venturi et un nécessaire en tuyauterie avec des prolongateurs de 5ml pour le raccordement à la baie de votre robot.

Illustrations

Spécifications techniques



1. 4 ventouses
2. 4 supports télescopiques
3. 1 plaque support ventouse en acier
4. 1 plaque support outillage en acier adaptée à la fixation en bout du bras ABB IRB120. **Attention : une pièce d'adaptation est nécessaire pour adapter le montage de cette plaque à votre bras**
5. 1 détecteur optique PNP 3 fils 24Vdc à réflexion direct réglable par potentiomètre intégré. Prolongateur coudé M12 de 5 ml fourni pour raccordement à la baie votre robot
6. 2 régulateurs de débit pour vitesse mouvement de la pince.
7. 2 capteurs PNP 3 fils 24Vdc pour information pince Ouverte / Fermée. 2 Prolongateurs coudés M8 de 5 ml fournis pour raccordement à la baie de votre robot
8. 1 pince de serrage parallèle pneumatique.
9. 2 supports intermédiaires en acier pour fixation des paires de pinces à la pince pneumatique
10. 1 paire de pinces pour préhension des flacons par deux
11. 1 paires de pinces pour préhension de flacons par un
12. 2 régulateurs de pression de serrage de la pince et de l'aspiration. Livrés avec patte de montage
13. 1 venturi compact pour aspiration
14. 1 embase alu avec 1 distributeur 5/2 mono pour l'aspiration & 1 distributeur 5/3 centre fermé pour la pince. Fournis prolongateurs de 5ml pour raccordement à la baie de votre robot & nécessaire pour raccordement pneumatique à la pince & aux ventouses
15. 2 manomètres pressostat / vacuostat paramétrables pour information de pression de la pince & dépression des ventouses atteints. 2 Prolongateurs coudés M8 de 5 ml fournis pour raccordement à la baie de votre robot
16. 1 lot de 20 flacons fourni

Côtes de la plaque N°4 pour raccordement en bout de bras de votre robot

