Questionnaire F 350 | Main de préhension FIPA

À :

Nickerson France
Hélioparc 68 - Bât. Hesperos
Rue Marie Louise

68850 Staffelfelden

Fax. 03 89 50 70 99

infos@nickerson-france.com

De :

Société : _____

Nom : _____

Rue : _____

Code postal / Ville : _____

Tél. /Fax : _____

E-mail : _____

Merci de répondre avec le plus de précision possible à ce questionnaire, pour que nous puissions déterminer le préhenseur le mieux adapté.

Vous nous aiderez à vous apporter le meilleur service possible en :
> nous envoyant les fichiers 3D de la pièce, du moule, de la carotte (format STEP ou IGES)
> nous envoyant si possible une photo ou un échantillon
> nous envoyant s'il vous plaît le plan du raccordement au robot (2D, AutoCad ou PDF)
> Si vous ne disposez pas de fichiers 3D, merci de nous envoyer des plans 2D cotés.

Nous vous contacterons s'il nous manque des informations importantes. Merci de bien vouloir considérer que nous ne pourrons traiter votre demande de manière optimale que si nous avons toutes les informations requises.

Manipulation

1. Type de robot

☐ Linéaire

☐ Articulé / nombre d'axes _____

Modèle _____

Entrée du robot par en haut ☐ par le côté ☐

Axe C ☐ oui ☐ non

Axe A ☐ oui ☐ non

Charge maximale _____ kg

Système de bridage rapide existant

☐ oui ☐ non

Fabricant / Type :

_____

2. Alimentation air comprimé / vide

Nombre de circuits de vide _____

Nombre d'air comprimé ___ ___ bar

Diamètre de tuyaux ___ mm

☐ Ø extérieur ☐ Ø intérieur

Longueur de tuyau _____ mm

3. Génération du vide

☐ par FIPA

☐ réalisée par l'utilisateur

☐ Venturis. Nombre ___ Type _____

☐ Pompe

☐ Soufflante à canal latéral

☐ Autre _____

4. Connexion bus de terrain

☐ ASI

☐ Profibus

☐ Autre: _____

_____

_____

5. Interface électrique de la main de préhension – suite en page 2

Type de capteur : ☐ PNP ☐ NPN

Connexion électrique au robot :

☐ Prise mâle M8 3 broches (prise femelle sur le robot)

☐ Prise mâle M12 4 broches (prise femelle sur le robot)

☐ Connecteur SUB-D mâle 25 pôles (prise femelle sur le robot, merci de fournir le schéma de brochage !)

5. Interface électrique de la main de préhension– suite de la page 1

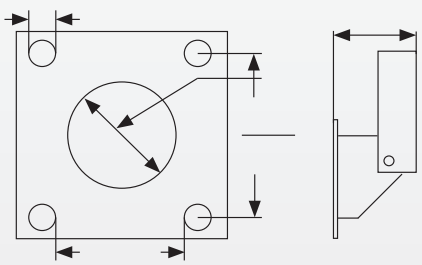
☐ Contacts électriques sur le système de bridage rapide (merci de fournir le schéma de brochage)

☐ Autre (merci de spécifier) _____

Pour conserver un branchement électrique simple et limiter le nombre d'entrées de commande digitales, les capteurs peuvent être reliés entre eux par des combineurs de signaux avec logique "ET" et ainsi fournir un signal de sortie commun. Ce signal de sortie commun ne sera positif que si tous les capteurs fournissent un signal de sortie positif. Merci de nous indiquer quels signaux doivent être combinés (par exemple : "tous les capteurs de présence pièce"): _____

Fixation du préhenseur

1. Schéma de la plaque d'adaptation du robot



2. Plaque d'adaptation du robot

Dimensions _____ mm

Sur ressorts ☐ Course _____ mm

Type : _____

Description : _____

_____

3. Plaque de base du préhenseur

Dimensions _____ mm

Sur ressorts ☐ Course _____ mm

Type: _____

Description : _____

_____

4. Remarques : _____

_____

Moule

1. Ouverture maxi. du moule _____ mm

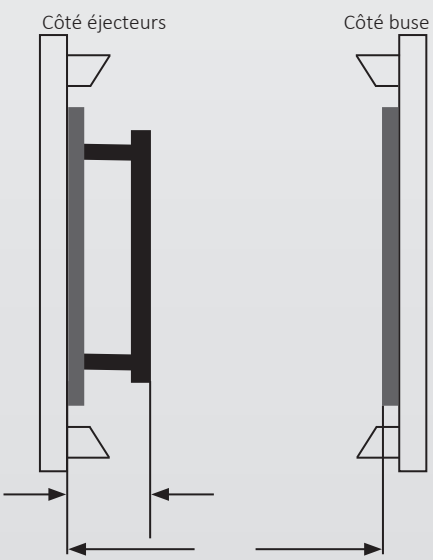
2. Espace requis pour le robot sur l'axe x _____ mm

Espace requis pour le robot sur l'axe y _____ mm

Espace requis pour le robot sur l'axe z _____ mm

Presse à injecter

1. Schéma



Épaisseur des colonnes: _____ mm

Distance horizontale entre colonnes : _____ mm

Distance verticale entre colonnes : _____ mm

Type de moule : ☐ moule à canaux chaux ☐ moule 3 plaques

☐ moule tiroir ☐ auto-séparation carotte-pièce

☐ autre - description :

_____

_____

Éjection: ☐ Partie mobile ☐ Partie fixe

Est-ce que les carottes tombent ou se décrochent lors de la prise pièce ? ☐ oui ☐ non

Est-il nécessaire d'exercer une force importante, de faire pivoter, de soulever, de courber ou d'écarter la pièce pour la prendre ? ☐ oui ☐ non

Une double course est-elle nécessaire pour la dépose pièce ? ☐ oui ☐ non

Description : _____

_____

Questionnaire F 350 | Main de préhension FIPA

Pièce

1. Matière

- ☐ Tissu
- ☐ Films
- ☐ Métal
- ☐ Matière magnétique
- ☐ Silicone
- ☐ Matière plastique - laquelle ? : _____
- ☐ Autre : _____

2. Surface

- ☐ Anti trace
- ☐ Mate
- ☐ Brillante
- ☐ Structurée
- ☐ Grainée
- ☐ Autre : _____

3. Opérations postérieures

- ☐ Poste de découpe
- ☐ Autre : _____

4. Alimentation

- ☐ Rouleau
- ☐ Chargeur
- ☐ Mise à disposition
- ☐ Convoyeur à vibrations

5. Informations supplémentaires

Description du produit / Référence _____

Température de la pièce au moment de la prise : _____ °C

Poids de la moulée : _____

Nombre d'empreintes : _____

Application

1. Pièce-Insert

- ☐ Côté éjecteurs
- ☐ Côté buse

Données techniques existantes

☐ Oui ☐ Non

2. Dépose pièce sur :

- ☐ Convoyeur
- ☐ Palette
- ☐ Conteneur
- ☐ Bac
- ☐ Dispositif
- ☐ Autre

3. Temps de cycles :

Cycle prise pièce _____ secondes

Cycle dépose pièce _____ secondes

Cycle total _____ secondes

4. Description du déroulement

Conception de la main de préhension

1. Éléments de préhension

☐ Ventouses à vide	_____ (quantité)	☐ fixes	☐ sur ressort	☐ sur vérin				
☐ Doigts de préhension	_____ (quantité)	☐ fixes	☐ sur ressort	☐ sur vérin	avec capteur	☐ oui	☐ non	
☐ Pinces de préhension parallèles	_____ (quantité)	☐ fixes	☐ sur ressort	☐ sur vérin	avec capteur	☐ oui	☐ non	
☐ Pinces prise carottes	_____ (quantité)	☐ fixes	☐ sur ressort	☐ sur vérin	avec capteur	☐ oui	☐ non	
☐ Préhenseurs magnétiques	_____ (quantité)	☐ fixes	☐ sur ressort	☐ sur vérin				
☐ Pinces coupantes	_____ (quantité)	☐ fixes	☐ sur ressort	☐ sur vérin				
☐ Préhenseurs à aiguilles	_____ (quantité)	☐ fixes	☐ sur ressort	☐ sur vérin				

2. Contrôle de présence pièce

☐ Vide _____ (quantité)

☐ Optique _____ (quantité

3. Dispositif de séparation de la carotte

☐ Pas nécessaire

☐ Monté sur le préhenseur

☐ Poste de découpe séparé

4. Autres informations

Dimensions du préhenseur (L x l x h en mm)_____

Dimensions de l'insert (de préférence joindre un plan ou un échantillon) _____

_____

☐ Cahier des charges	☐ oui	☐ non	Lequel ?	_____
☐ Normes usine	☐ oui	☐ non	Lesquelles ?	_____

5. Remarques

_____

_____

_____

_____

_____

_____

_____

_____

_____

_____

_____

_____

Questionnaire F 400 | Préhenseurs sur mesure

À :

Nickerson France
Hélioparc 68 - Bât. Hesperos
Rue Marie Louise

68850 Staffelfelden

Fax. 03 89 50 70 99

infos@nickerson-france.com

De :

Société : _____

Nom : _____

Rue : _____

Code postal / Ville : _____

Tél. /Fax : _____

E-mail : _____

Merci de répondre avec le plus de précision possible à ce questionnaire, pour que nous puissions déterminer le préhenseur le mieux adapté.

Interface robot-préhenseur

1. Description du robot : _____

2. Type de robot

- ☐ Linéaire
- ☐ Axes de rotation _____ (Nombre d'axes)
- ☐ Robot Delta (3 jambes); FlexPicker

Modèle : _____

_____

☐ Autre _____

2. Alimentation air comprimé / vide

Nombre de circuits de vide ____

Nombre de circuits d'air comprimé ____ ___ bar

Diamètre de tuyaux ____ mm

Longueur de tuyaux ____ mm

3. Génération du vide

- ☐ par FIPA
- ☐ réalisée par l'utilisateur
- ☐ Venturis. Nombre _____

Modèle : _____

- ☐ Pompe

Modèle : _____

- ☐ Soufflante à canal latéral

Modèle _____

- ☐ Autre : _____

4. Remarques : _____

_____

Application

1. Quel produit doit être manipulé : _____

Poids du produit : _____ g

Dimensions du produit (L x l x h) : _____ mm

Données CAD disponibles : ☐ oui ☐ non

2. Prise pièce depuis

- ☐ Convoyeur
- ☐ Palette
- ☐ Bac
- ☐ Plateau
- ☐ Dispositif
- ☐ Autre

3. Dépose pièce sur

- ☐ Convoyeur
- ☐ Palette
- ☐ Bac
- ☐ Plateau
- ☐ Dispositif
- ☐ Autre

4. Temps de cycle

Prise pièce _____ secondes

Dépose pièce _____ secondes

5. Description de l'application

Conception du préhenseur

Génération du vide intégrée souhaitée : ☐ oui ☐ non

Intégration de circuits électriques ou pneumatiques souhaité : ☐ oui ☐ non

Contours gênants (par ex. entraxe de prise entre les produits) :

Étiquetage

Coloration

Consignes particulières d'entretien

Description du déroulement

Solution actuelle

Améliorations souhaitées

Questionnaire F 200 | Essais de coupe

À :

Nickerson France
Hélioparc 68 - Bât. Hesperos
Rue Marie Louise

68850 Staffelfelden

Fax. 03 89 50 70 99

infos@nickerson-france.com

De :

Société : _____

Nom : _____

Rue : _____

Code postal / Ville : _____

Tél. /Fax : _____

E-mail : _____

Merci de répondre avec le plus de précision possible à ce questionnaire, pour que nous puissions déterminer la pince coupante la mieux adaptée.

1. Veuillez cocher la case appropriée

Déjà client? ☐ oui ☐ non

☐ Urgent

☐ Merci de m'appeler

2. Material

☐ Cuivre (éventuellement symbole chimique comme par ex. CuZn) _____ recuit

☐ Acier (éventuellement symbole chimique comme par ex. St 37) _____ traité

☐ Autre (éventuellement symbole chimique) _____

☐ Matière plastique (PA, PP, POM, etc.) _____

Chargée fibres de verre _____%

Température de la carotte au moment où elle doit être coupée _____°C

3. Dimensions

diamètre _____ mm, _____ x _____ mm

☐ **Échantillon fourni**

À :

Nickerson France
Hélioparc 68 - Bât. Hesperos
Rue Marie Louise

68850 Staffelfelden

Fax. 03 89 50 70 99

infos@nickerson-france.com

De :

Société : _____

Nom : _____

Rue : _____

Code postal / Ville : _____

Tél. /Fax : _____

E-mail : _____

Merci de répondre avec le plus de précision possible à ce questionnaire, pour que nous puissions déterminer l'installation de vide la mieux adaptée.

1. Merci de nous indiquer votre cas d'application :

_____

2. Quelles pièces doivent être manipulées ?

_____

3. Les pièces sont

- ☐ rondes
- ☐ ovales
- ☐ carées
- ☐ rectangulaires
- ☐ bombées
- ☐ non autostables

3a. Matière :

.....

4. Dimensions, Poids

Longueur_____mm

Largeur_____ mm

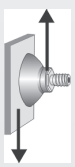
Hauteur_____ mm

Ø _____ mm

Poids_____ g/kg

5. Sens de levage

☐

☐ 

☐

6. Surface

- ☐ lisse
- ☐ rugueuse
- ☐ structurée
- ☐ ondulée
- ☐ huileuse
- ☐ écaillée
- ☐ humide
- ☐ sèche
- ☐ poreuse

7. Température

sur une courte durée

_____ °C

en continu

+ _____ °C

- _____ °C

8. Utilisation

- ☐ à l'intérieur
- ☐ à l'extérieur

9. Génération du vide

☐ Pompe à vide ☐ Éjecteur venturi ☐ existant ☐ non existant

Capacités énergetiques_____

Ventouses à vide

16. Ventouses à vide déjà en place

☐ non ☐ oui, de tel(s) type(s) : _____

17. Besoin approx. en ventouses à vide par an : _____ pièces

10. Temps de cycle_____

11. Distance _____

12. Temps d'aspiration_____

13. Précision de positionnement _____

14. Accélération _____

15. Environnement _____

FIPA réalise volontiers des essais gratuits de manipulation par ventouses pour vous, si vous nous envoyez des échantillons de pièces à manipuler. Nous pouvons également vous envoyer des ventouses en échantillons.

Questionnaire F 150 | Pompes à vide

À :

Nickerson France
Hélioparc 68 - Bât. Hesperos
Rue Marie Louise

68850 Staffelfelden

Fax. 03 89 50 70 99

infos@nickerson-france.com

De :

Société : _____

Nom : _____

Rue : _____

Code postal / Ville : _____

Tél. /Fax : _____

E-mail : _____

Merci de répondre avec le plus de précision possible à ce questionnaire, pour que nous puissions déterminer la pompe à vide la mieux adaptée.

1. Dans quelle branche d'industries souhaitez-vous installer la pompe à vide ?

☐ Emballage ☐ Alimentaire ☐ Verre
☐ Arts graphiques ☐ Travail du bois ☐ Plastique
☐ Marbre / pierre ☐ Métal / tôle
☐ _____

2. À quoi servira la pompe à vide ?

☐ Manipulation ☐ Dégazage de mélange siliconé
☐ Bridage par le vide ☐ Dégazage de résines synthétiques
☐ Dégazage de matériaux composites
☐ Évacuation de réservoirs: Litres : _____ / Temps : _____

3. Lieu d'installation de la pompe

☐ À l'intérieur ☐ À l'extérieur ☐ Mobile
☐ Plage de température : mini. _____°C maxi. _____°C
☐ Humidité de l'air (par ex. sous les tropiques) _____ %

4. Milieu évacué

☐ Air sec ☐ Air humide ☐ Air chargé en huile ☐ Vapeur d'eau
☐ Eau ☐ Boues de meulage
☐ Gaz agressifs (lesquels?) : _____
Température du milieu : _____ °C

5. Capacité d'aspiration _____ m^3/h ou _____ NL/min

6. Niveau de vide (en fonctionnement continu) :

_____ mbar ou _____ % vide

7. Cycle de fonctionnement

Fonctionnement continu ☐ 8 - 10 h/jour ☐ 16 - 18 h/jour
Par intermittence :
Intervalles d'opérations de la pompe ? _____

8. Rétrodiffusion

Toute fuite du milieu doit-elle être évitée lorsque la pompe est éteinte (Clapet anti-retour dans le cas de pompes à vide lubrifiées à l'huile) ? ☐ oui ☐ non

9. Maintien du vide

Le vide doit-il être maintenu durant un certain temps (par ex. pour déposer des charges en cas de panne de courant) ?

☐ oui ☐ non

10. Réservoir à vide

☐ Existant (_____ litres) ☐ Souhaité (_____ litres)
☐ Capacité conseillée par FIPA

11. Maintenance

La pompe est-elle accessible pour la maintenance ? ☐ oui ☐ non
La pompe est-elle suffisamment refroidie ? ☐ oui ☐ non
Un contrôle à distance de l'état de la pompe est-il possible ?
(par ex. niveau d'huile) ☐ oui ☐ non

12. Projet

☐ Besoin d'une seule pompe
☐ Nombre de pompes souhaitées par an _____
☐ Délai de livraison souhaité : _____
☐ Pompe de remplacement souhaitée

13. Dans le cas où vous souhaitez remplacer une pompe existante

☐ Modèle actuel _____ ☐ Capacité d'aspiration _____
☐ Niveau de vide _____ ☐ Alimentation en courant _____