

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 pourrions 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 de circuits 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 sur la page suivante

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 précédente

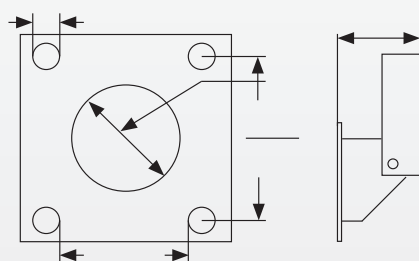
☐ Contacts électriques sur le système de bridage rapide (merci de fournir le schéma de brochage)

☐ 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

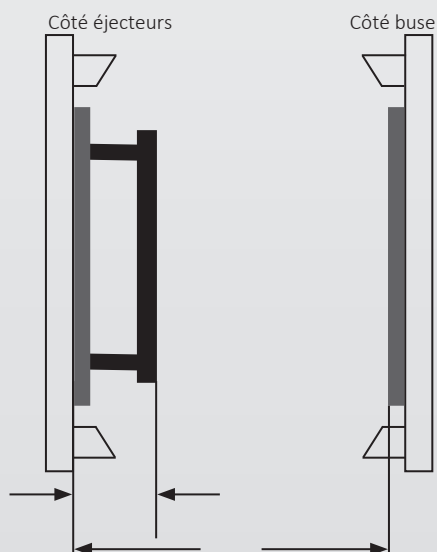
2. Espace requis pour le robot sur l'axe x _____ mm

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 chauds

☐ 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 : _____

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

[illegible]