

Servo-Flex®

Optimisé les performances de votre robot



Flexi 150

1) Sécurité

Notre pince a été développée spécifiquement, pour que la force de maintien soit verrouillé mécaniquement.

Ce qui garantit une utilisation sûre, même en cas de coupure de courant, il n'y a pas de risque que l'objet saisi tombe.

2) Flexibilité

Votre automatisation est performante, quand les temps de réglages sont diminués.

La base du design a été dessiné, pour offrir un maximum de flexibilité.
Chaque mors de préhension, a une course de 50 mm.

La configuration des mors en photo, vous permet de saisir des objets de diamètre 6 à 100 mm, sans intervention manuel.

Servo-Flex®

3) Payload

Le point déterminant dans votre automatisation, est la capacité de charge du bras installé.

L'architecture de notre pince a été élaborer spécifiquement, pour être aligner dans ce sens. Avec un poids de seulement 4 kg, vous pouvez offrir de la flexibilité sans faire de compromis sur la capacité du robot.

4) Force

Vous allez penser qu'une petite pince légère, ne peut prendre que des objets légers.

Détrompez-vous !

La force est réglable en 3 niveaux : Léger, moyen, max.

Au niveau **max**, chaque mors exerce une pression de **500 kg** sur la pièce (5 KN)
Ce qui vous permet des prendre des pièces de 40 kg (en fonction du porte à faux)

L'unique gripper du marché, capable de prendre **10x** son poids !

5 Connectict

Une solution standardisé, facile à installer.

L'alimentation électrique est en 24V.

La gestion électronique est intégrée dans le gripper.

Il vous suffit de vous brancher sur les connecteurs standard M12,
pour envoyer les signaux I/O de votre robot.

Servo-Flex®

Signaux :

Homing : pince ouverte au max, à réaliser à la mise sous tension, et au changement de série.

Force : deux entrées vous permet de définir le réglage de force.

Close : avec le niveau de force défini.

Open : pour optimiser le temps de cycle, la commande ne recule que de quelques mm.

Ça vous évite de faire l'entièreté de la course à chaque commande.

C'est pour cette raison qu'il faut faire un homing au changement de dimension de l'objet à saisir.

Détection : Le moteur détecte si il a réellement, saisi un objet.

Ce retour d'infos peut servir à mettre le robot en pause, si aucun objet n'a été détecté.

Possibilité d'utiliser le gripper, avec juste 3 signaux.

Pour simplifier l'utilisation sur des robots, qui ne dispose pas d'assez d'I/O.

On peut définir une force par défaut.

Il y a juste un homing à faire au début de la série, et ensuite open / close .

Le diamètre d'encombrement est de 220 mm.

Connexion mécanique :

La fixation au robot est assurée par, trois vis M5, et un diamètre de centrage 30 H7 d'une profondeur de 4,5 mm en voici le plan

Nous pouvons prendre en charge la fabrication d'un adaptateur qui s'adapte à votre robot.

