

A :

FIPA GmbH | Allemagne

Fax: +49 89 962489-11

Email: info@fipa.com

De :

Société : _____

Nom : _____

Rue : _____

CP/ville/pays : _____

Téléphone/Fax : _____

Email : _____

Branche : _____

Merci de répondre soigneusement au questionnaire suivant afin que nous puissions choisir pour vous le meilleur produit.

Aidez-nous à vous offrir le meilleur service :

> Merci de nous envoyer les données CAD 3D de votre pièce, outil et carotte (au format STEP ou IGES)

> Si possible, merci de nous envoyer une photo ou un modèle

> Merci de nous envoyer des dessins de l'adaptateur de robot (2D, AutoCad ou PDF)

> Si vous n'avez pas de données CAD 3D, merci de nous envoyer des dessins en 2D avec les cotes

Nous vous contacterons s'il nous manque des informations importantes. Veuillez noter que nous serons en mesure de traiter votre demande de façon optimale uniquement si nous disposons de toutes les informations.

Manipulation

1. Type de robot

- Linéaire
 Bras articulé _____ Nombre d'axes
 Nom du modèle _____

Accès par en haut le côté
Axe C (pivot) oui non
Axe A oui non
Charge utile _____ kg

Système de changement rapide existant

oui non

Fabricant/ Type : _____

2. Alimentation en fluides

Nb de circuits de vide _____
Nb de circuits d'air comprimé _____ bar
Diamètre de tuyau _____ mm
 Adapté pour l'extérieur
 Adapté pour l'intérieur
Longueur de tuyau _____ mm

3. Production de vide

- Par FIPA
 Par le client
 Nb d'éjecteurs _____ Type _____
 Pompe
 Compresseur à canal latéral
 Autres : _____

4. Connexion Bus de terrain

- ASI
 Profibus
 Autre : _____

5. Interface électrique du grappin – suite à la page 2

Type de capteur : PNP NPN

Raccordement électrique au robot

- Connecteur M8 3 pôles (connecteur sur le robot)
 Connecteur M12 4 pôles (connecteur sur le robot)
 Réglette de contact SUB-D 25 pôles (connecteur sur le robot, merci de joindre le plan d'implantation !)

1/4

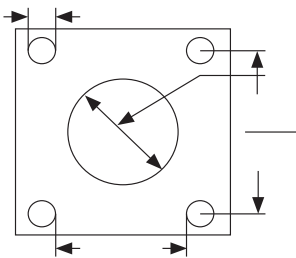
4. Interface électrique du grappin – suite de la page 1

- Jeu de contact sur le système de changement rapide (merci de joindre le plan d'implantation)
- Autres (veuillez préciser) _____

Pour simplifier le câblage et économiser des entrées de commande numériques, les capteurs UND peuvent être reliés et émettre un signal de sortie commun. Un signal est émis au niveau de l'entrée de commande numérique lorsque tous les capteurs reliés UND émettent un signal. Veuillez indiquer quels seront les capteurs à raccorder (par ex. « tous les capteurs de la reconnaissance des pièces ») : _____

Fixation du grappin

1. Croquis- Plaque d'adaptation du robot



2. Plaque d'adaptation du robot

Dimensions _____ mm
 Suspendu Course _____ mm
 Type : _____
 Désignation : _____

3. Plaque de base du grappin

Dimensions _____ mm
 Suspendu Course _____ mm
 Type : _____
 Désignation : _____

4. Remarques :

Outil

1. Dimensions d'ouverture d'outil _____ mm

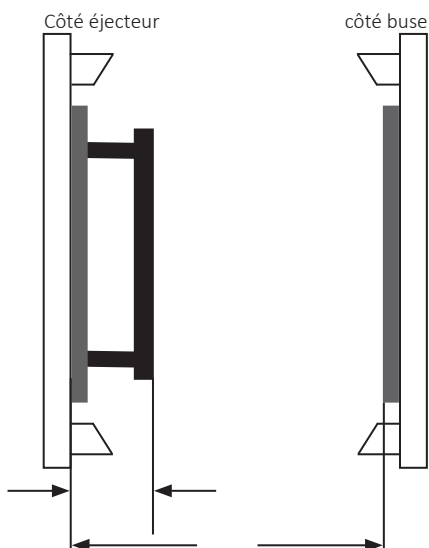
2. Espace nécessaire pour le robot dans le sens x _____ mm

Espace nécessaire pour le robot dans le sens y _____ mm

Espace nécessaire pour le robot dans le sens z _____ mm

Machine de moulage par injection

1. Croquis



Épaisseur du longeron : _____ mm

Espacement des longerons- horizontal : _____ mm

Espacement des longerons- vertical : _____ mm

Type d'outil : Distributeur à canaux chauffants Outil à trois
 Arrache-carotte vertical Masse auto-démoulante
 Autre- Description _____

Éjection : côté noyau côté matrice

Les carottes d'injection tombent-elles ou chutent-elles au moment du prélèvement :

oui non

La pièce peut-elle être retirée uniquement par des forces accrues, par rotation, soulèvement, flexion ou écartement ? oui non

Pour le dépôt partiel une double course est-elle nécessaire oui non

Beschreibung

Composant

1. Matériau

- Tissu
- Feuille
- Métal
- Matériau magnétique
- Silicone
- Plastique _____ Description
- Autres

2. Surface

- Peu d'empreintes
- Matte
- Brillante
- Texturée
- Grainée
- Autres

3. Étapes de processus suivantes

- Station de coupe
- Autres

4. Alimentation

- Rouleau
- Magasin
- Approvisionnement
- Convoyeur à vibrations

5. Autres informations

Désignation du produit/référence : _____

Température de la pièce au prélèvement : _____ °C

Dimensions totales pièces et carotte (pièces à saisir) : _____

Nombre de cavités : _____

Application

1. Insert d'article

- Côté éjecteur
- Côté buse

Présence de données techniques

- oui non

2. Dépôt d'article sur :

- Convoyeur
- Palette
- Récipient
- Plateau
- Dispositif
- Autres

3. Durée de cycle :

Temps de prélèvement _____ sec

Temps de pose _____ sec

Durée totale du cycle _____ sec

4. Description du processus

Conception du grappin

1. Éléments du grappin

- | | | | | |
|--|-------------------------------|-----------------------------------|--|---|
| <input type="checkbox"/> Ventouse _____ (nombre) | <input type="checkbox"/> Fixe | <input type="checkbox"/> Suspendu | <input type="checkbox"/> Vérin de levage | |
| <input type="checkbox"/> Doigt de préhension _____ (nombre) | <input type="checkbox"/> Fixe | <input type="checkbox"/> Suspendu | <input type="checkbox"/> Vérin de levage | Avec surveillance <input type="checkbox"/> oui <input type="checkbox"/> non |
| <input type="checkbox"/> Pince parallèle _____ (nombre) | <input type="checkbox"/> Fixe | <input type="checkbox"/> Suspendu | <input type="checkbox"/> Vérin de levage | Avec surveillance <input type="checkbox"/> oui <input type="checkbox"/> non |
| <input type="checkbox"/> Pinces pour carotte _____ (nombre) | <input type="checkbox"/> Fixe | <input type="checkbox"/> Suspendu | <input type="checkbox"/> Vérin de levage | Avec surveillance <input type="checkbox"/> oui <input type="checkbox"/> non |
| <input type="checkbox"/> Aimant de levage _____ (nombre) | <input type="checkbox"/> Fixe | <input type="checkbox"/> Suspendu | <input type="checkbox"/> Vérin de levage | |
| <input type="checkbox"/> Pinces coupantes _____ (nombre) | <input type="checkbox"/> Fixe | <input type="checkbox"/> Suspendu | <input type="checkbox"/> Vérin de levage | |
| <input type="checkbox"/> Préhenseur à aiguilles _____ (nombre) | <input type="checkbox"/> Fixe | <input type="checkbox"/> Suspendu | <input type="checkbox"/> Vérin de levage | |

2. Inspection des pièces

- Vide _____ (nombre)
- Visuel _____ (nombre)

3. Procédé d'élimination de la carotte

- Non nécessaire
- Monté sur le grappin
- Station de coupe séparée

4. Autres informations

Dimensions du grappin (LxlxH en mm) _____

Dimensions des inserts (joindre de préférence un dessin et/ou un modèle) _____

- Cahier des charges oui non de _____
- Normes applicables oui non de _____

5. Remarques :
