

An:

FIPA GmbH | Deutschland

Fax: +49 89 962489-11

E-Mail: info@fipa.com

Von:

Firma: _____

Name: _____

Straße: _____

PLZ/Ort/Land: _____

Telefon/Fax: _____

E-Mail: _____

Branche: _____

Greiferbau

Bitte beantworten Sie folgenden Fragebogen sorgfältig, damit wir das optimale Produkt für Sie auswählen können.

So helfen Sie uns, Ihnen den besten Service bieten zu können:

- > Senden Sie uns bitte 3D-CAD-Daten von Ihrem Werkstück, Werkzeug und Anguss (im STEP oder IGES-Format)
- > Wenn möglich, senden Sie uns bitte eine Foto oder ein Muster
- > Schicken Sie uns bitte Zeichnungen des Roboter-Adapters (2D, AutoCad oder PDF)
- > Wenn Sie keine 3D-CAD-Daten vorliegen haben, schicken Sie uns bitte 2D-Zeichnungen mit Maßangaben

Wir kontaktieren Sie, wenn wichtige Informationen fehlen. Bitte beachten Sie, dass wir Ihre Anfrage nur dann optimal bearbeiten können, wenn alle Informationen vollständig vorliegen.

Handling

1. Roboter Typ

- Linear
- Knickarm _____ Anzahl Achsen
- Modellbezeichnung _____

- Zugriff von Oben von der Seite
- C-Achse (Ablageschwenk) Ja Nein
- A-Achse Ja Nein
- Nutzlastkapazität _____ kg

- Bestehendes Schnellwechselsystem
 Ja Nein
- Hersteller / Typ:

2. Medienversorgung

- Anzahl Vakuumkreise _____
- Anzahl Druckluftkreise _____ bar
- Schlauchdurchmesser _____ mm
- Außentoleriert Innentoleriert
- Schlauchlänge _____ mm

3. Vakuumerzeugung

- Durch FIPA
- Kundenseitig
- Ejektor Anzahl _____ Typ _____
- Pumpe
- Seitenkanalverdichter
- Sonstige: _____

4. Feldbusanbindung:

- ASI
- Profibus
- andere:

5. Elektrische Greiferschnittstelle – Fortsetzung auf Seite 2

Sensorbauart: PNP NPN

Elektrische Verbindung am Roboter

- M8-Steckverbinder 3-polig (Buchse an Roboter)
- M12-Steckverbinder 4-polig (Buchse an Roboter)
- SUB-D Kontaktleiste 25-polig (Buchse am Roboter, bitte Belegungsplan beifügen!)

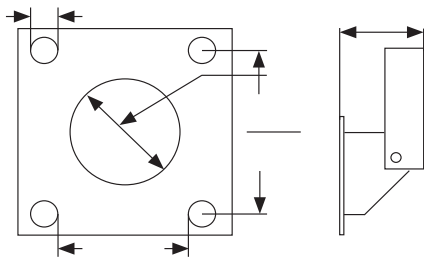
4. Elektrische Greiferschnittstelle – Fortsetzung von Seite 1

- Kontaktsatz am Schnellwechselsystem (Bitte Belegungsplan beifügen)
 Andere (bitte spezifizieren) _____

Um die Verkabelung einfach zu halten und digitale Steuerungseingänge zu sparen, können Sensoren UND-verknüpft werden und dadurch ein gemeinsames Ausgangssignal liefern. Am digitalen Steuerungseingang liegt nur dann ein Signal an, wenn alle UND-verknüpften Sensoren ein Signal senden. Bitte geben Sie an, welche Sensoren verknüpft werden sollen (z.B. „alle Sensoren der Teileerkennung“): _____

Greiferbefestigung

1. Skizze - Roboter-Adapterplatte



2. Roboter-Adapterplatte

Größe _____ mm
 Gefedert Hub _____ mm
 Typ: _____
 Bezeichnung: _____

3. Greifergrundplatte

Größe _____ mm
 Gefedert Hub _____ mm
 Typ: _____
 Bezeichnung: _____

4. Bemerkungen:

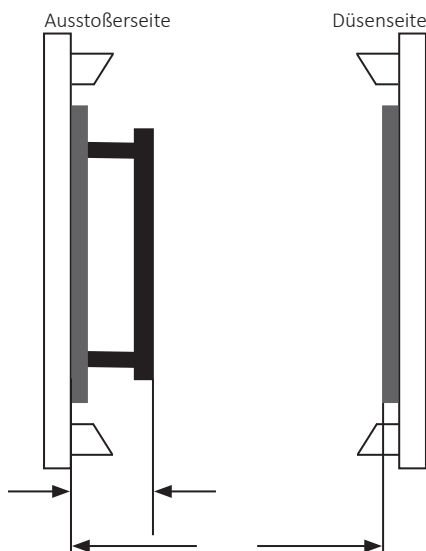
Werkzeug

1. Werkzeugöffnungsmaß _____ mm

2. Roboterplatzbedarf in x-Richtung _____ mm
 Roboterplatzbedarf in y-Richtung _____ mm
 Roboterplatzbedarf in z-Richtung _____ mm

Spritzgussmaschine

1. Skizze



Holmstärke: _____ mm
 Holmabstand - waagrecht: _____ mm
 Holmabstand - senkrecht: _____ mm

Art des Werkzeugs: Heißkanalverteiler Dreiplattenwerkzeug
 Vertikaler Kernzug Selbsttrennender Anguss
 Andere - Beschreibung _____

Auswurf: Kernseite Matrizen Seite

Fallen oder sinken die Angussteile bei der Entnahme ab: Ja Nein

Kann das Werkstück nur durch erhöhte Kräfte, Drehen, Heben, Biegen oder Spreizen entnommen werden? Ja Nein

Ist für die Teilablage Doppelhub notwendig? Ja Nein

Beschreibung _____

Bauteil

1. Material

- Stoff
- Folie
- Metall
- Magnetisches Material
- Silikon
- Kunststoff _____ Bezeichnung
- Sonstige

2. Oberfläche

- Abdruckarm
- Matt
- Glänzend
- Strukturiert
- Genarbt
- Sonstige

3. Folgende Arbeitsschritte

- Schneidstation
- Sonstige

4. Zuführung

- Rolle
- Magazin
- Bereitstellung
- Vibrationsförderer

5. Weitere Angaben

Produktbezeichnung / Teilnr. _____

Temperatur des Teils bei Entnahme: _____ °C

Gesamtmaße Werkstücke und Anguss (zu greifende Teile): _____

Anzahl von Kavitäten: _____

Anwendung

1. Artikel-Insert

- Ausstoßenseite
 - Düsenseite
- Technische Daten vorhanden Ja Nein

2. Artikelablage auf:

- Förderband
- Palette
- Behälter
- Tray
- Vorrichtung
- Sonstige

3. Zykluszeit:

Entnahmezeit _____ Sekunden

Einlegezeit _____ Sekunden

gesamte Taktzeit _____ Sekunden

4. Ablaufbeschreibung

Greiferausführung

1. Greiferelemente

<input type="checkbox"/> Vakuumsauger _____ (Anzahl)	<input type="checkbox"/> Starr	<input type="checkbox"/> Gefedert	<input type="checkbox"/> Hubzylinder	
<input type="checkbox"/> Greiffinger _____ (Anzahl)	<input type="checkbox"/> Starr	<input type="checkbox"/> Gefedert	<input type="checkbox"/> Hubzylinder	Mit Überwachung <input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
<input type="checkbox"/> Parallelgreifer _____ (Anzahl)	<input type="checkbox"/> Starr	<input type="checkbox"/> Gefedert	<input type="checkbox"/> Hubzylinder	Mit Überwachung <input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
<input type="checkbox"/> Angusszangen _____ (Anzahl)	<input type="checkbox"/> Starr	<input type="checkbox"/> Gefedert	<input type="checkbox"/> Hubzylinder	Mit Überwachung <input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
<input type="checkbox"/> Magnetgreifer _____ (Anzahl)	<input type="checkbox"/> Starr	<input type="checkbox"/> Gefedert	<input type="checkbox"/> Hubzylinder	
<input type="checkbox"/> Schneidzangen _____ (Anzahl)	<input type="checkbox"/> Starr	<input type="checkbox"/> Gefedert	<input type="checkbox"/> Hubzylinder	
<input type="checkbox"/> Nadelgreifer _____ (Anzahl)	<input type="checkbox"/> Starr	<input type="checkbox"/> Gefedert	<input type="checkbox"/> Hubzylinder	

2. Teilekontrolle

Vakuum _____ (Anzahl)

Optisch _____ (Anzahl)

3. Angussentfernungsvorrichtung

Nicht notwendig

Am Greifer montiert

Separate Schneidstation

4. Weitere Angaben

Greifermaße (LxBxH in mm) _____

Abmaße der Einlegeteile (am Besten Zeichnung und / oder Muster beilegen) _____

Pflichten-/Lastenheft Ja Nein Vom _____ verwenden

Gültige Werksnormen Ja Nein Vom _____ verwenden

5. Bemerkungen:
