

A :
FIPA GmbH | Allemagne
 Fax: +49 89 962489-11
 Email: info@fipa.com

De :
 Société : _____
 Nom : _____
 Rue : _____
 CP/ville/pays : _____
 Téléphone/Fax : _____
 Email : _____
 Branche : _____

Préhenseur individuel

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

Interface Robot-Préhenseur

1. Robot - désignation du type : _____

2. Type de manipulation

- Linéaire
- Axes de rotation _____ Nombre d'axes
- Robot Delta (3 branches); Flex-Picker
 Désignation du modèle : _____
- Autre _____

2. Alimentation en fluides

- Nb de circuits de vide _____
- Nb de circuits d'air comprimé _____ bar
- Diamètre de tuyau _____ mm
- Longueur de tuyau _____ mm

3. Production de vide

- par FIPA
- Par le client
- Nombre d'éjecteurs _____
- Nom du modèle : _____
- Pompe
- Nom du modèle : _____
- Compresseur à canal latéral
- Nom du modèle : _____
- Autre : _____

4. Remarques : _____

Application

1. Quel est le produit à manipuler : _____

- Poids du produit : _____ g
- Dimensions du produit (LxlxH) : _____ mm
- CAD disponible : oui non

2. Prise d'article depuis :

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

3. Dépôt d'article sur :

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

4. Durée du cycle

- Prélèvement _____ secondes
- Dépôt _____ secondes

5. Description de l'application : _____

Conception du préhenseur

Production de vide intégrée souhaitée : oui non

Passage de fluides souhaité : oui non

Contours gênants (par ex. distance de préhension entre les produits) :

Marquage : _____

Coloris : _____

Consignes de nettoyage particulières : _____

Description du processus : _____

Solution actuelle :

Améliorations souhaitées :

