

One Stop Shop pour les applications collaboratives

Tous les outils nécessaires
regroupés pour une meilleure
automatisation.



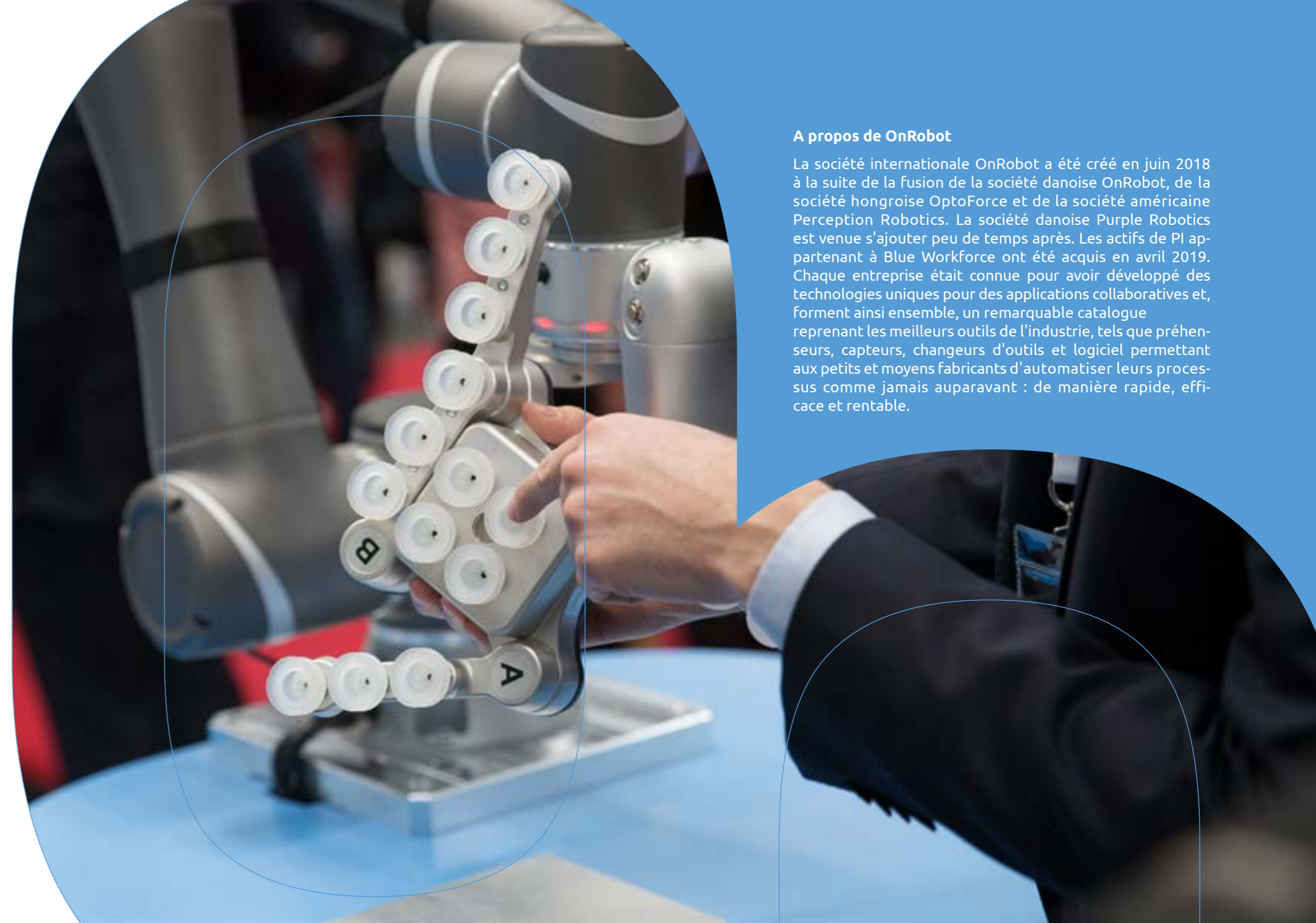


Les applications collaboratives sont l'avenir de l'automatisation, permettant un déploiement rapide, des changements faciles et une utilisation sûre pour les travailleurs. Les fabricants tirent un véritable profit des applications collaboratives innovantes qui sont rendues possibles grâce à une gamme complète de préhenseurs Plug & Produce, des capteurs, de la vision, et du logiciel qui leur correspond.

Nous offrons la plus vaste gamme de solutions de l'industrie en termes d'outils en bout de bras et de logiciels pour les applications collaboratives, utilisant une interface mécanique unifiée qui aide les fabricants à s'automatiser rapidement et efficacement. Notre approche innovante et axée sur les fabricants vous permet de gagner du temps et des ressources afin que vous puissiez poursuivre votre production.

Nous sommes ravis de vous montrer ce que vous pouvez accomplir avec des applications collaboratives flexibles et rentables.

Enrico Krog Iversen, PDG OnRobot



A propos de OnRobot

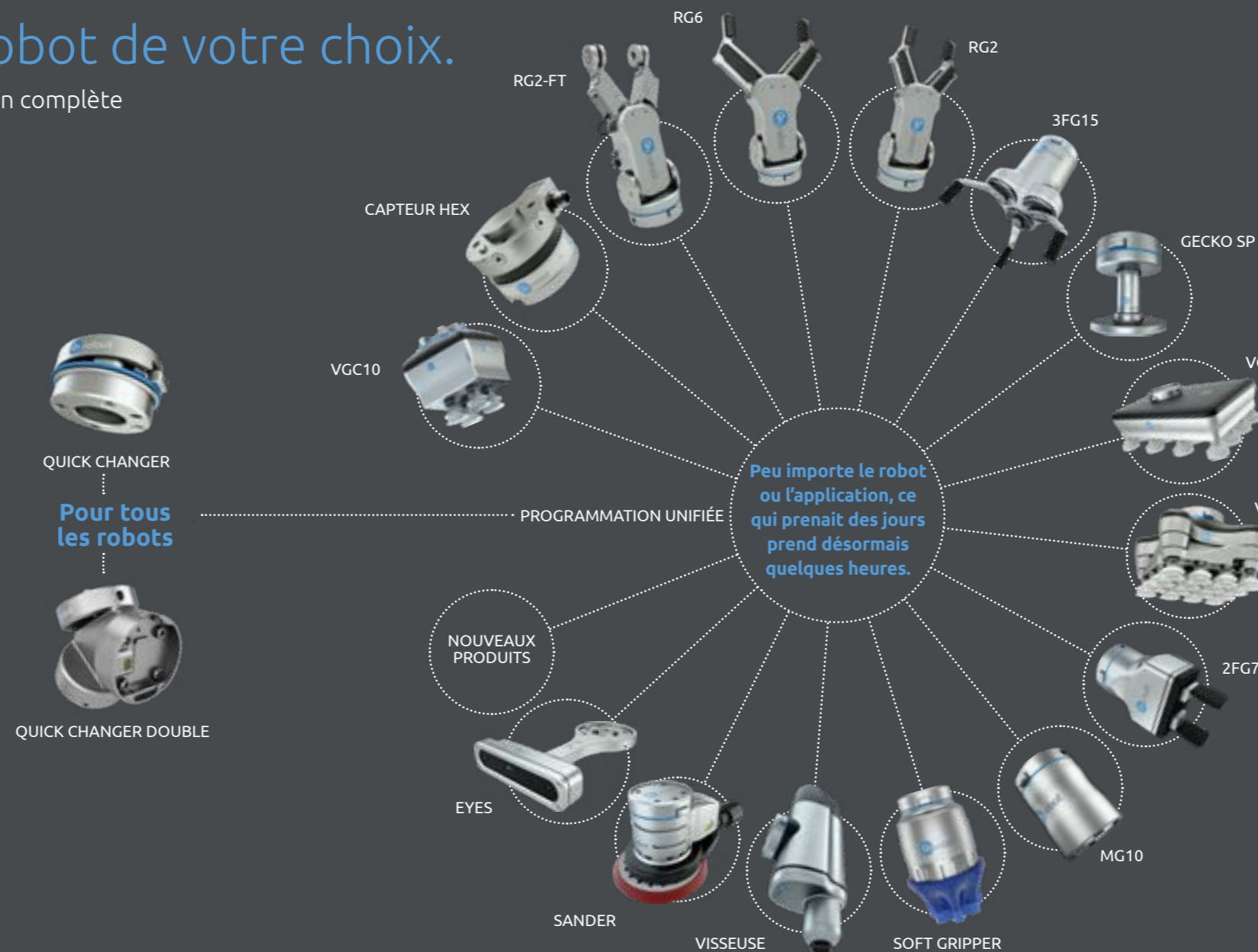
La société internationale OnRobot a été créée en juin 2018 à la suite de la fusion de la société danoise OnRobot, de la société hongroise OptoForce et de la société américaine Perception Robotics. La société danoise Purple Robotics est venue s'ajouter peu de temps après. Les actifs de PI appartenant à Blue Workforce ont été acquis en avril 2019. Chaque entreprise était connue pour avoir développé des technologies uniques pour des applications collaboratives et, forment ainsi ensemble, un remarquable catalogue reprenant les meilleurs outils de l'industrie, tels que préhenseurs, capteurs, changeurs d'outils et logiciel permettant aux petits et moyens fabricants d'automatiser leurs processus comme jamais auparavant : de manière rapide, efficace et rentable.

Un système **OnRobot**, quel que soit le robot de votre choix.

Gagnez du temps lors de l'intégration et simplifiez le déploiement grâce à notre solution complète



*Si votre bras robotique n'est pas représenté ci-dessus, contactez votre partenaire local pour des informations sur la compatibilité des autres marques de robots.



TOUTES LES APPLICATIONS

Vous pouvez désormais automatiser des processus qui étaient auparavant trop compliqués



Chargement de la machine



Finition de surface



Pick & Place



Assemblage



Emballage et palettisation



Essais et vérification de la qualité

Optimisez la production et minimisez les temps d'arrêt avec **WebLytics**

Logiciel de suivi et de diagnostic à distance

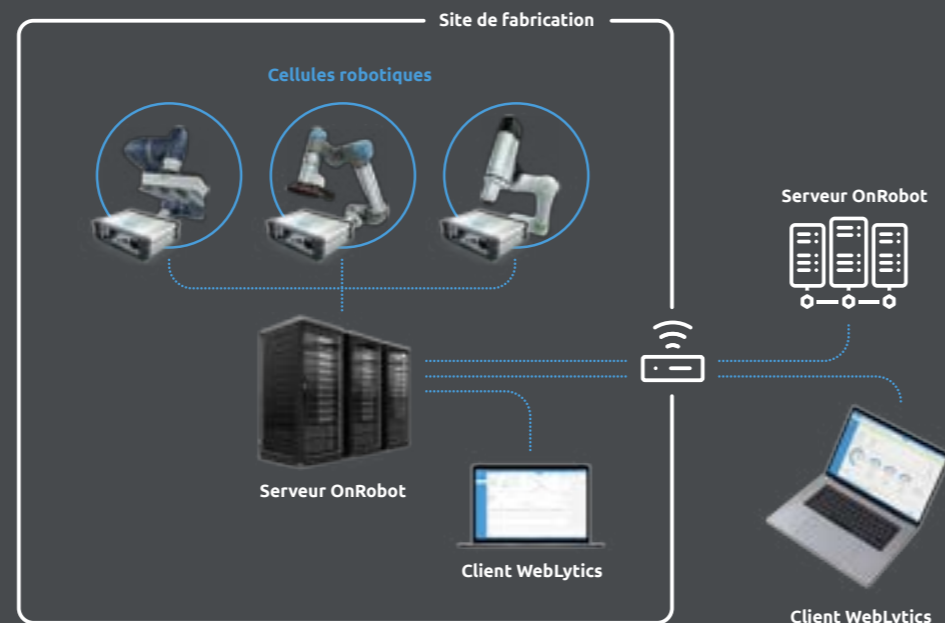


WebLytics

Un logiciel unique de suivi de production et de diagnostic d'appareil conçu pour améliorer la productivité et minimiser les temps d'arrêt

DÉMARRER LA PRODUCTION

- Premier logiciel de suivi et de diagnostic à distance pour aider à optimiser la production et minimiser les temps d'arrêt pour les applications robotiques collaboratives
- Une collecte de données automatique à partir de n'importe quel robot industriel collaboratif ou léger et tous les outils de fin de bras OnRobot pour des vues en temps réel et historiques ainsi que des alertes
- Les tableaux de bord intuitifs et personnalisables transforment les données brutes en informations utiles sur l'application et de l'appareil, à l'aide des KPI standards du secteur
- Flexible et évolutif, une installation simple pour une utilisation de l'atelier de fabrication à la gestion, même dans des environnements dynamiques



Applications :



Manutenção de materiais



Carga de máquina



Remoção de material



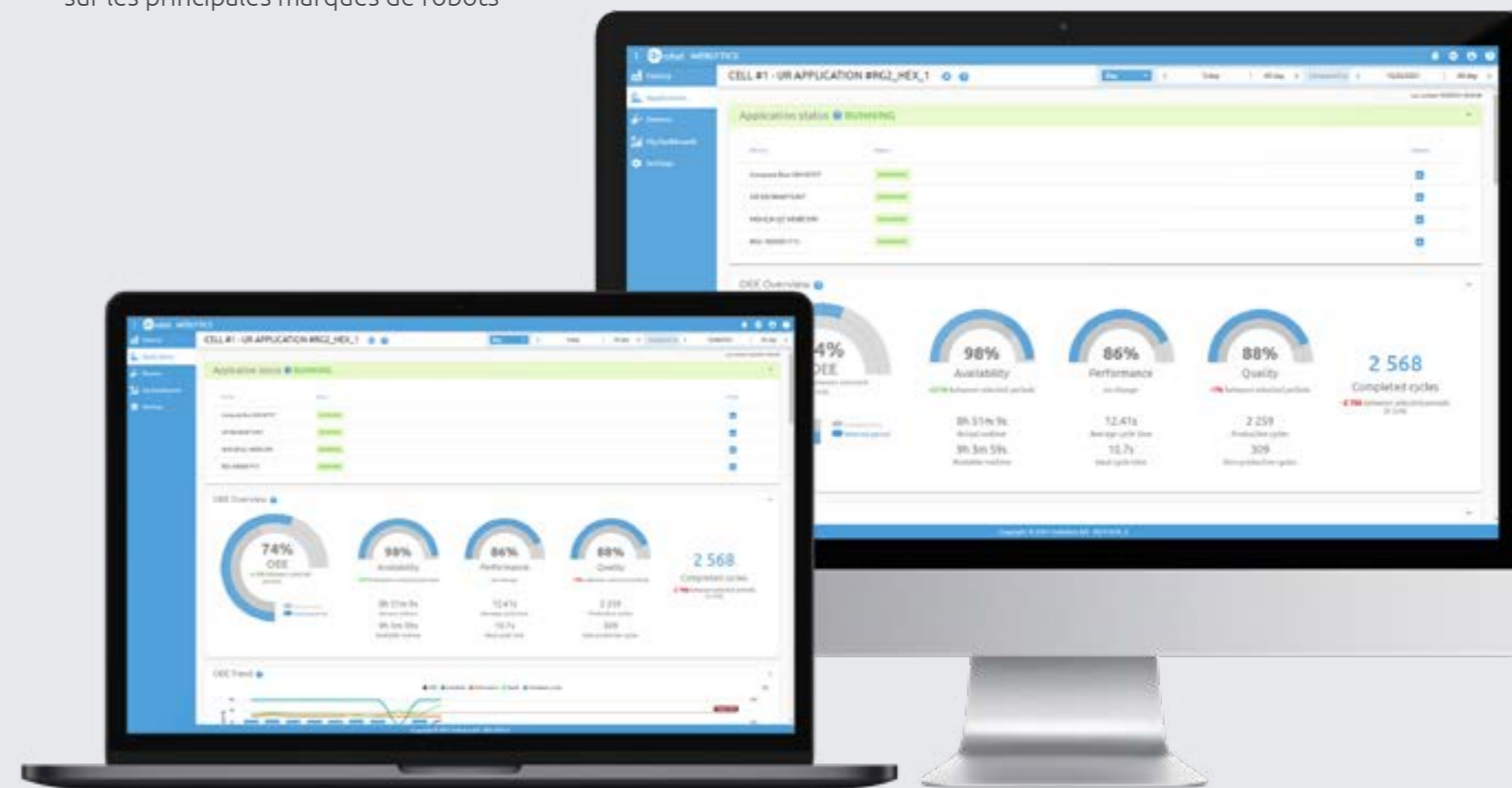
Qualidade



Montagem

WebLytics

Une solution logicielle en temps réel aux données axées sur les applications disponible sur les principales marques de robots



2FGP20

Préhenseur électrique polyvalent pour la palettisation des cartons lourds, des boîtes ouvertes et des autres contenants qui ne peuvent pas être saisis par des préhenseurs à vide

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

| Propriétés de la préhension du doigt | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|---|---------------------------------|------------|---------|---------|
| Charge utile | - | - | 20 | [kg] |
| | - | - | 44,1 | [lb] |
| Course totale | - | 260 | - | [mm] |
| | - | 10,24 | - | [pouce] |
| Largeur de préhension | 170 | - | 430 | [mm] |
| | 6,69 | - | 16,93 | [pouce] |
| Répétabilité de préhension | - | +/- 0,5 | - | [mm] |
| | - | +/- 0,0197 | - | [pouce] |
| Force de préhension | 80 | - | 400 | [N] |
| Vitesse de préhension | 16 | - | 180 | [mm/s] |
| Durée de préhension (inclure l'activation des freins) | - | 600 | - | [ms] |
| Tenir la pièce en cas de perte de puissance ? | Oui | | | |
| Moteur | Intégré, électrique sans balais | | | |
| Indice de protection | 54 | | | |
| Dimensions | 400 x 121,6 x 188 | | | [mm] |
| | 15,75 x 4,79 x 7,4 | | | [pouce] |
| Poids | 3,5 | | | [kg] |
| | 7,72 | | | [lb] |

AUGMENTATION DE LA PRODUCTION

- Préhenseur de palettisation extrêmement polyvalent avec une large course et des bras personnalisables pour manipuler les boîtes lourdes ou ouvertes, des produits prêts à être mis au rayon et d'autres contenants qui ne peuvent pas être saisis avec des préhenseurs à vide
- Le préhenseur à vide intégré manipule les palettes souples sans changer de préhenseur ou nécessiter une autre méthode de manutention
- Un préhenseur standard permet d'économiser d'importants efforts techniques et réduit le temps de déploiement. Le préhenseur électrique offre un déploiement pratique rapide sans la complexité et les coûts d'un approvisionnement externe en air

| Propriétés de la préhension à vide | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|--|-------------------------------------|---------|---------|---------|
| Vide | 5 | - | 60 | [%Vide] |
| | -0,05 | - | -0,607 | [Bar] |
| | 1,5 | - | 17,95 | [inHg] |
| Flux d'air | 0 | - | 12 | [l/min] |
| Charge utile (avec les pièces jointes livrées) | - | - | 2,5 | [kg] |
| | - | - | 5,51 | [lb] |
| Ventouses | 1 | - | 4 | [pcs] |
| Durée de préhension (mesurée avec un vide cible de 40 %) | - | 0,25 | - | [s] |
| Durée de relâchement | - | 0,4 | - | [s] |
| Pompe d'aspiration à vide | Intégré, électrique sans balais | | | |
| Filtres à poussière | Intégré 50 µm, remplaçable sur site | | | |

2FGP20

Préhenseur flexible pour les tâches de palettisation



Applications :



Manutention de matériaux

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux différents, notamment :



Plastique



Carton



LIFT100

L'élévateur à longue course et à charge utile élevée permet un large éventail de tâches de palettisation

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

| Propriétés générales | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|----------------------------|----------------------|---------|----------------------|---------|
| Charge utile | 0 | - | 100 | [kg] |
| | 0 | - | 220 | [lb] |
| Hauteur au-dessus du sol | 730 | - | 1630 | [mm] |
| | 28,74 | - | 64,17 | [pouce] |
| Course de l'élévateur | 0 | - | 900 | [mm] |
| | 0 | - | 35,43 | [pouce] |
| Vitesse de levage | 0 | - | 100 | [mm/s] |
| | 0 | - | 3,39 | [pouce] |
| Poids | 86 | | | [kg] |
| | 189,6 | | | [lb] |
| Dimensions [L x l x p] | 730 x 325 x 492 | - | 1630 x 325 x 492 | [mm] |
| | 28,74 x 12,8 x 19,37 | - | 64,17 x 12,8 x 19,37 | [pouce] |
| Interfaces / communication | Modbus | | | |
| Température de stockage | 0 | - | 60 | [°C] |
| | 32 | - | 140 | [°F] |
| Indice de protection | IP54 | | | |

AUGMENTATION DE LA PRODUCTION

- L'élévateur à longue course crée un 7^e axe pour les bras de robot principaux pour assurer la pérennité d'un large éventail de tâches de palettisation
- L'élévateur à charge utile élevée avec une déflexion minimale assure un positionnement précis des boîtes, même à des vitesses élevées
- Conception robuste pour une longue durée de vie et une meilleure fiabilité du produit dans toutes les conditions de fabrication classiques
- Fonctionnalités de sécurité intégrées à la fonctionnalité d'arrêt TÜV certifié pour faciliter le déploiement collaboratif
- L'intégration du prêt à l'emploi grâce à la solution de palettisation OnRobot réduit le temps de déploiement

Applications :



Manutention de matériaux



Chargement de la machine

LIFT100

Étendre et pérenniser les applications de palettisation et de fabrication



Station de palettisation

Un support standard aide au positionnement de la palette pour des tâches de palettisation plus fiables

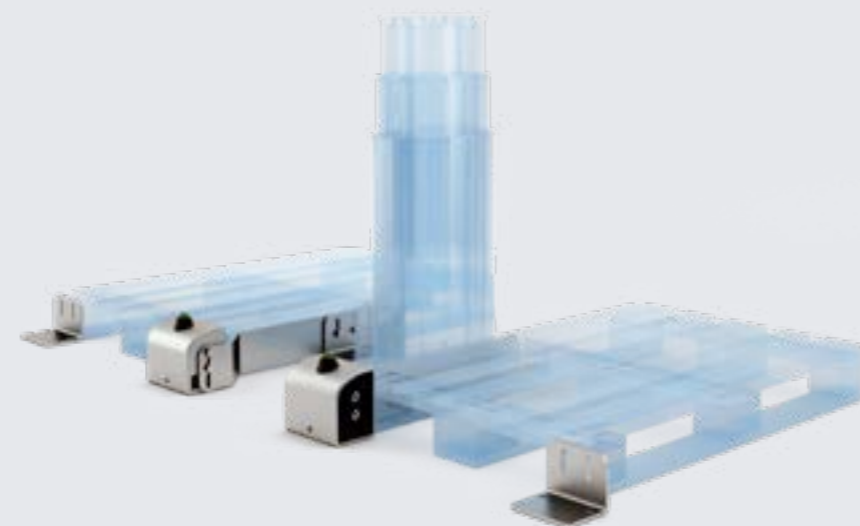
SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

| Propriétés générales | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|------------------------------|----------------------|---------|-----------------|---------|
| Zone d'activation du capteur | 0 | - | 6 | [mm] |
| | 0 | - | 0,236 | [pouce] |
| Poids | 17 | | | [kg] |
| | 34,5 | | | [lb] |
| Dimensions [L x l x p] | 828 x 428,5 x 207,5 | - | 828 x ∞ x 207,5 | [mm] |
| | 32,6 x 16,87 x 8,17 | - | 32,6 x ∞ x 8,17 | [pouce] |
| Tailles des palettes | Toutes les tailles * | | | |
| Interfaces / communication | E/S | | | |
| Température de stockage | 0 | - | 60 | [°C] |
| | 32 | - | 140 | [°F] |
| Indice de protection | IP54 | | | |

* La taille maximale réelle de la palette dépend de la portée du robot, de la hauteur de montage du robot, de la taille de la boîte et de la taille EOAT

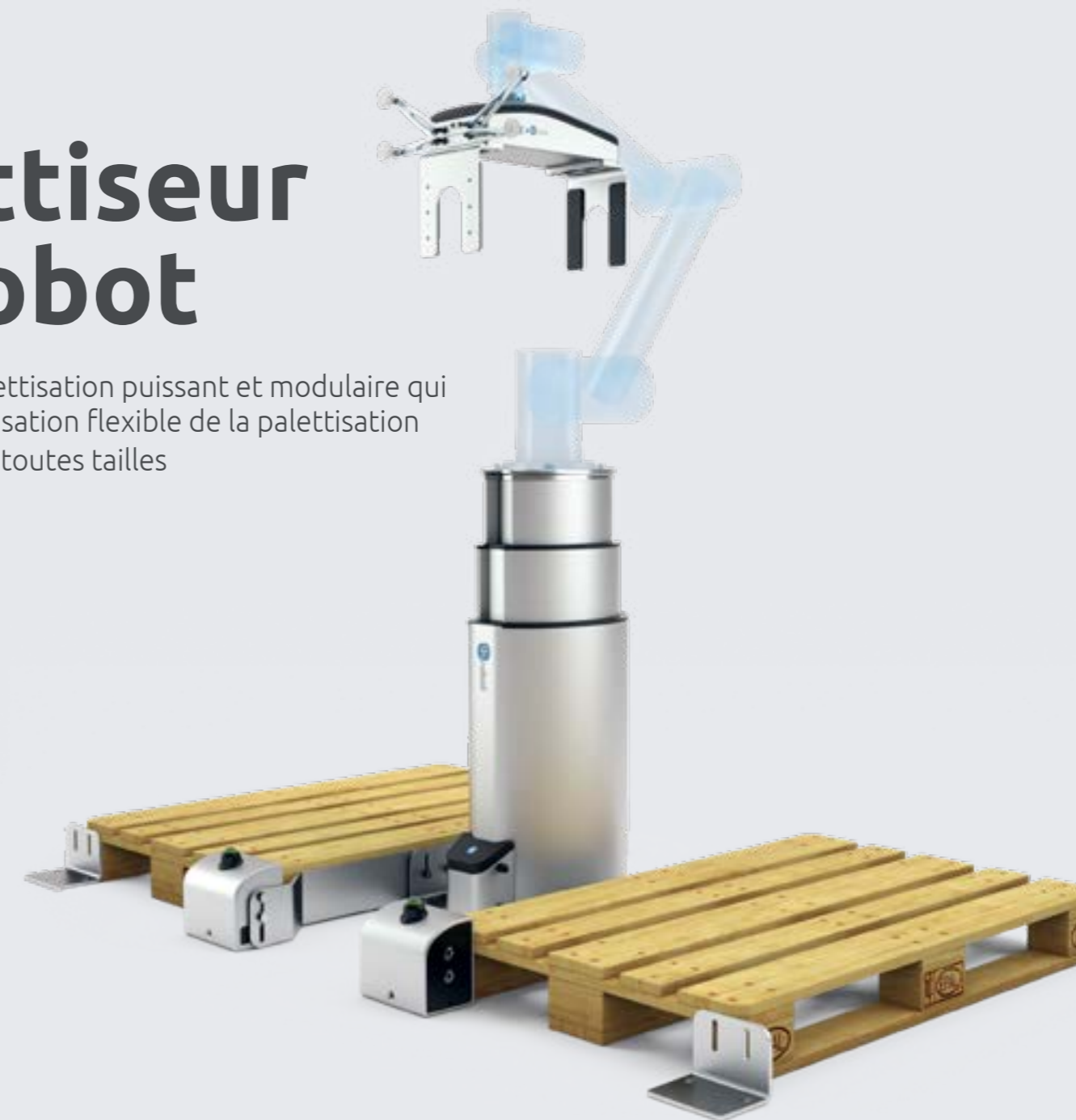
AUGMENTATION DE LA PRODUCTION

- Un support de palette durable, monté au sol, qui assure un positionnement cohérent des palettes et peut résister aux chocs des gerbeurs et des camions
- Inclut un récepteur intégré pour détecter la présence des palettes
- Un support standard permet d'économiser d'importants efforts techniques et réduit le temps de déploiement



Palettiseur OnRobot

Un système de palettisation puissant et modulaire qui offre une automatisation flexible de la palettisation aux entreprises de toutes tailles



RG2/RG6

Plug & Produce préhenseurs à des fins multiples

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES RG2

| Propriétés générales | Minimum | Maximum | Unité |
|---------------------------------|---------|---------|---------|
| Charge utile adaptée à la force | - | 2 | [kg] |
| | - | 4,4 | [lb] |
| Course totale (réglable) | 0 | 110 | [mm] |
| | 0 | 4,33 | [pouce] |
| Force de préhension (réglable) | 3 | 40 | [N] |
| Vitesse de préhension | 38 | 127 | [mm/s] |
| Temps de préhension | 0,06 | 0,21 | [s] |
| Classification PI | IP54 | | |

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES RG6

| Propriétés générales | Minimum | Maximum | Unité |
|---------------------------------|---------|---------|---------|
| Charge utile adaptée à la force | - | 6 | [kg] |
| | - | 13,2 | [lb] |
| Course totale (réglable) | 0 | 160 | [mm] |
| | - | 6,3 | [pouce] |
| Force de préhension (réglable) | 25 | 120 | [N] |
| Vitesse de préhension | 51 | 160 | [mm/s] |
| Temps de préhension | 0,05 | 0,15 | s |
| Classification PI | 54 | | |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Les préhenseurs flexibles peuvent être utilisés pour une **large gamme de tailles et de formes de pièces**.
- Le design Plug & Produce **réduit le temps de déploiement, passant ainsi d'un jour à une heure**.
- Déploiement facile grâce à des préhenseurs prêts à l'emploi **réduit le temps de programmation de 70 %**.

Applications



Surveillance de la machine



Assemblage



Manutention



Plastique



Métal



Carton



Verre

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris :

RG2



RG6



2FG7

Préhenseur parallèle pour les espaces serrés et les charges utiles exigeantes

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

| Propriétés générales | | Minimum | Typique | Maximum | Unité | |
|--|---------|---------------------------------------|----------------------|-----------|-------------|------------|
| Ajustement de la force à la charge utile | | - | - | 7 [15,5] | kg [lb] | |
| Ajustement de la forme à la charge utile | | - | - | 11 [24,3] | kg [lb] | |
| Course totale | | - | 38 | - | mm | |
| Largeur de préhension | Externe | Doigts vers l'intérieur | 1 [0.039] | - | 39 [1.53] | mm [pouce] |
| | | Doigts vers l'extérieur | 35 [1.37] | - | 73 [2.87] | mm [pouce] |
| | Interne | Doigts vers l'intérieur | 11 [0.43] | - | 49 [1.92] | mm [pouce] |
| | | Doigts vers l'extérieur | 45 [1.77] | - | 83 [3.26] | mm [pouce] |
| Force de préhension | | 20 | - | 140 | N | |
| Vitesse de préhension | | 16 | - | 450 | mm/s | |
| Répétabilité de préhension | | - | +/-0,1 [+/-0,004] | - | mm [pouce] | |
| Maintient la pièce à usiner en cas de perte de puissance ? | | Oui | | | | |
| Classification IP | | IP67 | | | | |
| Dimensions [L, W, D] | | 144 x 90 x 71 [5,67 x 3,54 x 2,79] | | | mm [pouces] | |
| Poids | | 1,14 [2,4] | | | kg [lb] | |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Un préhenseur parallèle collaboratif, facile à programmer qui fonctionne rapidement dans un large éventail d'applications
- Ce préhenseur parallèle solide est facile à déployer dans les espaces serrés et permet de répondre aux exigences de charge utile
- Obtenez un RSI rapide grâce à un préhenseur précis, flexible et intelligent qui peut être facilement personnalisé et adapté à de nombreuses tâches différentes
- Prêt à être utilisé presque partout, avec un indice IP67 pour les environnements difficiles et une certification ISO classe 5 pour une utilisation en salle blanche

Applications:



Manipulation de matériaux



Assemblage



Surveillance de la machine



2FG7

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris:



Plastique



Métal



Bois



Verres



3FG15 Préhenseur flexible à 3 doigts à grande course

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

| Propriétés générales | | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|--|---------|--------------------------------------|-------------|----------------|----------------|
| Ajustement de la force à la charge utile | | - | - | 10 / 22 | [kg] / [lb] |
| Ajustement de la forme à la charge utile | | - | - | 15 / 33 | [kg] / [lb] |
| Diamètre de préhension* | Externe | 4 / 0,16 | - | 152 / 5,98 | [mm] / [pouce] |
| | Interne | 35 / 1,38 | - | 181 / 7,12 | [mm] / [pouce] |
| Résolution de la position des doigts | | - | 0,1 / 0,004 | - | [mm] / [pouce] |
| Précision des répétitions | | - | 0,1 / 0,004 | 0,2 / 0,007 | [mm] / [pouce] |
| Force de préhension | | 10 | - | 240 | [N] |
| Force de préhension (réglable) | | 3 | - | 100 | [%] |
| Vitesse de préhension (changement de diamètre) | | - | - | 125 | [mm/s] |
| Temps de préhension (y compris l'activation du frein) | | - | 500 | - | [ms] |
| Maintient la pièce à usiner en cas de perte de puissance ? | | Oui | | | |
| Classification IP | | IP67 | | | |
| Dimensions [L, W, Ø] | | 156 x 158 x 180 / 6,14 x 6,22 x 7,08 | | [mm] / [pouce] | |
| Poids | | 1,15 / 2,5 | | [kg] / [lb] | |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Production flexible : la grande course **optimise l'usinage de la tour CNC pour des tailles des pièces multiples** avec un seul préhenseur à trois doigts
- Guidage de positionnement centré précis pour **une meilleure qualité, cohérence et une production supérieure avec une programmation minimale**
- Une préhension solide et stable avec 3 points de contact qui rend le préhenseur **rapide et facile à redéployer pour des procédés multiples**
- Produisez davantage grâce aux bouts des doigts personnalisables pour **une préhension flexible d'une large gamme de tailles et formes de pièces**

Applications:



Surveillance de la machine



Manutention



3FG15

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris:



Plastique



Métal



Carton



Bois



MG10

Un préhenseur magnétique électrique qui manipule de nombreuses pièces de manière fiable

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

| Propriétés générales | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|---|-------------------------|---------|---------|----------|
| Charge utile | 0,001 | - | 10 | [kg] |
| | 0,002 | - | 22,046 | [lb] |
| Taille de pièce à usiner requise pour une force maximale | Ø 65,4 | - | - | [mm] |
| | Ø 2,574 | - | - | [pouce] |
| Résolution magnétique | - | 100 | - | [étapes] |
| Temps de préhension (y compris l'activation du frein) | - | 300 | - | [ms] |
| Maintient-il la pièce à usiner en cas de perte de puissance ? | Oui | | | |
| Température de stockage | 0 | - | 55 | [°C] |
| | 32 | - | 131 | [°F] |
| Moteur | BLDC électrique intégré | | | |
| Classification IP | IP67 | | | |
| Dimensions [Ø, L] | 71 x 80,2 | | [mm] | |
| | 2,8 x 3,24 | | [pouce] | |
| Poids | 0,8 | | [kg] | |
| | 1,763 | | [lb] | |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Le préhenseur magnétique électrique permet un déploiement prêt à l'emploi rapide sans la complexité et les coûts d'une alimentation en air extérieur
- Intelligence intégrée avec une force facilement réglable et détection de pièce, en garantissant la fiabilité de la manipulation d'un large éventail de tailles et de poids des pièces
- Rapide, compact et personnalisable, le préhenseur répond à tous les besoins de votre application
- Il assure un fonctionnement sûr et fiable en maintenant la préhension même après une perte de puissance ou un arrêt d'urgence

Applications:



Manipulation de matériaux



Surveillance de la machine



MG10

Peut être utilisé avec des produits de différentes tailles et matériaux, y compris:



Métal



Préhenseur souple

Explorez de nouvelles possibilités d'automatisation grâce à un préhenseur souple certifié pour produits alimentaires

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

| Propriétés générales | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|--|--|------------|--------------------------|--------------|
| Matériel | Caoutchouc de silicone à deux composants | | | |
| Approuvé pour les aliments | FDA 21 CFR 177.2600 & CE/EU - 1935/2004 | | | |
| Cycles de fonctionnement | 2.000.000 | | | [cycles] |
| Température de fonctionnement | -20 / -4 | | 80 / 176 | [C] / [F] |
| Mécanisme de fixation de l'outil SG | Quick-lock et Smart-lock | | | |
| Poids (Base Part) | 0,77 / 1,69 | | | [kg] / [lb] |
| SG-a-H / SG-a-S | | | | |
| Charge utile maximale | - | - | 2,2 / 28,5 4,85 / 3,3 | [kg] / [lb] |
| Plage de travail, dimensions de préhension (A) | 11 / 0,43 | - | 75 / 2,95 | [mm]/[pouce] |
| Plage de travail, profondeur de préhension (B) | - | 38 / 1,496 | - | [mm]/[pouce] |
| Partie souple (SG-a-S) (C) | - | 16 / 0,63 | - | [mm]/[pouce] |
| Dimensions (HxØmax) | 76x112 / 3 x 4,4 | | | [mm]/[pouce] |
| Poids (smart lock incluse) | 0,168 / 0,37 | | | [kg] / [lb] |
| SG-b-H | | | | |
| Charge utile maximale | - | - | 1,1 / 2,42 | [kg] / [lb] |
| Plage de travail, dimensions de préhension (A) | 24 / 0,94 | - | 118 / 4,65 | [mm]/[pouce] |
| Plage de travail, profondeur de préhension (B) | - | 40 / 1,57 | - | [mm]/[pouce] |
| Dimensions (HxØmax) | 77x109 / 3,03 x 4,29 | | | [mm]/[pouce] |
| Poids (smart lock incluse) | 0,172 / 0,379 | | | [kg] / [lb] |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Explorez de nouvelles possibilités d'automatisation des aliments et des boissons grâce à un préhenseur souple certifié pour produits alimentaires
- Manipulez facilement un large éventail d'objets délicats et aux formes irrégulières grâce à un préhenseur souple en silicone moulé
- Manipulez en toute sécurité les objets fragiles et délicats pour une meilleure qualité de production et une réduction des déchets
- L'absence d'alimentation en air extérieur signifie l'absence de poussière, de bruit, de complexité et de coûts supplémentaires

Applications:



Manutention

Préhenseur Souple



Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris:



Matière organique



Plastique



Métal



Bois



Verres



OnRobot Eyes

Ajouter de la vision aux applications robotiques n'a jamais été aussi facile

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

| Caractéristiques de la caméra | | Unité | | |
|---|---|-----------------|-------------------------------|-----------------|
| Interface | USB-C 3.x | | | |
| Résolution de sortie | 1280 x 720 | [px] | | |
| Distance de travail | 400-1000 [15,75 – 39,37] | mm [pouce] | | |
| Température de fonctionnement | 0 – 35 [32 – 95] | °C [°F] | | |
| Indice IP | IP 54 | | | |
| Poids | 0,260 [0,57] | kg [lb] | | |
| Fonctionnalités de Eyes | | Unité | | |
| Type du système de vision | 2,5 D | | | |
| Taille de pièce minimale | 10x10 ou diamètre de 15 [0,39x0,39 ou diamètre de 0,59] | mm [pouce] | | |
| Applications prises en charge | Détection, tri, inspection, repérage | | | |
| Options de montage prises en charge | Robot et externe | | | |
| | 12 configurations (4 x 3) | | | |
| Reconfigurabilité avec montage sur le robot | Autour de la bride du robot | | Orientations de l'inclinaison | |
| | 0 - 90 - 180 - 270 | 0 - 45 - 90 | [degrés] | |
| Répétabilité de détection | < 2 [< 0,078] | | mm [pouce] | |
| Précision de détection (typique) mesurée à 500 mm | Montage externe | | Montage sur le robot | |
| | 2 [0,078] | 2 [0,078] | mm [pouce] | |
| Taille du défaut d'inspection minimum | 5 [0,197] | | mm [pouce] | |
| Précision du repérage ** | Distance du point de passage par rapport au repère | Erreur minimum | Erreur typique | Erreur maximum |
| | 200 [7,874] | 0,2635 [0,0104] | 0,6596 [0,0260] | 0,9500 [0,0374] |
| | 500 [19,68] | 0,6586 [0,0259] | 1,6490 [0,0649] | 2,3750 [0,0935] |
| | 1 000 [39,37] | 1,3173 [0,0519] | 3,2981 [0,1298] | 4,7500 [0,1870] |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Ajouter une vision aux applications robotiques n'a jamais été aussi facile, avec l'étalonnage en une image, la programmation rapide et l'intégration fluide du préhenseur
- Un système de vision adaptable et flexible avec un montage externe ou sur le robot, idéal pour quasiment toutes les applications collaboratives
- La vision 2.5D abordable et efficace offre une perception en profondeur pour les objets empilés ou à différentes hauteurs
- Triez, ramassez et placez facilement des applications non structurées avec une haute fiabilité grâce à n'importe quel bras robot
- La détection en un seul coup de plusieurs objets minimise le temps de cycle
- Inspectez les objets en utilisant la détection des couleurs et des contours, avec ou sans robot, et assurez une qualité constante
- Le repérage automatique permet de créer des environnements de travail dynamiques et de mettre en place des robots mobiles

Applications :



Manutention



Surveillance de la machine



Plastique



Métal



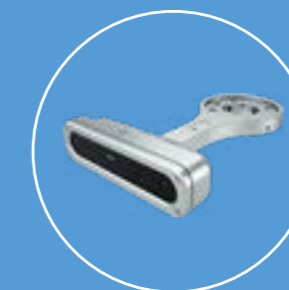
Bois



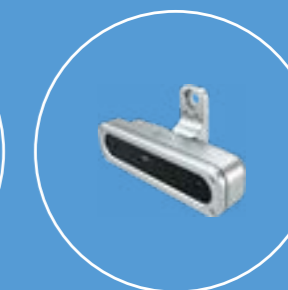
Carton



Organique



Montage sur le poignet du robot



Montage externe

OnRobot Eyes

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux différents, y compris :



Visseuse OnRobot

Une solution de vissage intelligente pour des procédés multiples

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

| Propriétés générales | | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|---------------------------------------|-----------------------------|--------------------------------------|-------------|-----------|-----------------|
| Gamme de tailles des vis | | M1.6 | - | M6 | |
| Plage de couple | | 0.15 / 0.11 | - | 5 / 3,68 | [Nm] / [lbft] |
| Précision du couple | Si couple < 1.33Nm/0.98lbft | - | 0.04 / 0.03 | - | [Nm] / [lbft] |
| | Si couple > 1.33Nm/0.98lbft | - | 3 | - | [%] |
| Vitesse de sortie | | - | - | 340 | RPM |
| Longueur de vis en toute sécurité | | - | - | 35 / 1,37 | [mm] / [pouce] |
| Course de la tige (axes de la vis) | | - | - | 55 / 2,16 | [mm] / [pouce] |
| Précharge de la tige (réglable) | | 0 | 10 | 25 | [N] |
| Puissance des dispositifs de sécurité | | 35 | 40 | 45 | [N] |
| Moteur (x2) | | BLDC électrique intégré | | | |
| Classification IP | | IP54 | | | |
| Dimensions | | 308 x 86 x 114 12,1 x 3,4 x 4,5 | | | [mm] [pouce] |
| Poids | | 2,5 / 5,51 | | | [kg] / [lb] |
| Tailles du alimentateur de vis | | M1.6 ; M2 ; M2.5 ; M3 ; M4 ; M5 ; M6 | | | |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

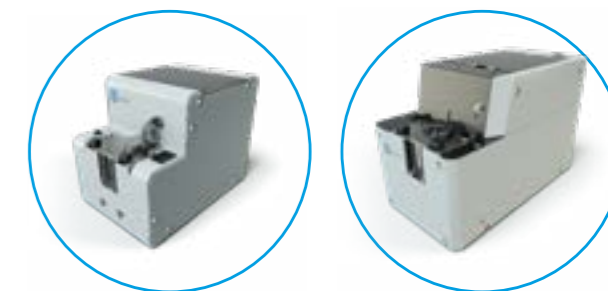
- Une visseuse intelligente qui permet d'automatiser facilement plusieurs procédés de vissage sans temps d'arrêt pour les changements manuels
- Accomplissez le travail correctement - de manière cohérente et plus rapide - grâce à un contrôle dynamique de la puissance et à une détection intelligente des erreurs
- Élargissez vos possibilités d'automatisation collaborative grâce aux fonctions de protection intégrées
- Obtenez un déploiement rapide et facile grâce au système d'alimentation automatique des vis et à la configuration facile du système unique OnRobot pour tous les robots de pointe

Applications:



Assemblage

Visseuse OnRobot



Peut être utilisée avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris:



Plastique



Métal



Bois

Ponceuse OnRobot

Une solution complète de finition de surface avec une configuration rapide et facile réduisant la complexité

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

| Propriétés générales | | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|--|---------------------------------------|--|---------|------------|------------|
| Diamètre du plateau | | - | - | 127 [5] | mm [pouce] |
| Hauteur du plateau | | - | - | 9,5 [0,37] | mm [pouce] |
| Taille de l'orbite | | - | - | 5 [3/16] | mm [pouce] |
| Vitesse de rotation | | 1 000 | - | 10 000 | RPM |
| Type de plateau (3M: 20353) | | Plateau de nettoyage et ponçage | | | |
| Type de support du plateau | | Hookit™ | | | |
| Poids du plateau | | 0,1 [0,22] | | kg [lb] | |
| Poids | | 1,2 [2,645] | | kg [lb] | |
| Classe de protection IP | | IP54 | | | |
| Dimensions (extérieures) | | 87 x 123 x 214 [3,42 x 4,84 x 8,42] | | mm [pouce] | |
| Conditions de fonctionnement | | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
| Puissance de ponçage | | - | 150 | - | W |
| Tension de fonctionnement | Tension externe | - | 30 | - | V |
| | Alimentation externe | - | 150 | - | W |
| | Tension du connecteur de l'outil | - | 24 | - | V |
| | Alimentation du connecteur de l'outil | - | 2,4 | - | W |
| Température de fonctionnement | | 0 [32] | - | 50 [122] | °C [°F] |
| Niveau de bruit à 10 000 RPM (3 000 RPM) | | - | 74 [44] | - | [dB] |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Une ponceuse électrique puissante et durable qui ne requiert pas d'air comprimé, réduisant significativement les coûts de fonctionnement et de maintenance
- Changeur de grain économique permettant la commutation automatique des grains de ponçage sans intervention de l'opérateur pour une plus grande efficacité
- Outil flexible qui peut être utilisé sur un large éventail de géométries de pièces et de matériaux
- Les capacités de détection assurent une adaptation précise aux variations de surface ou au désalignement des pièces, améliorent la qualité et la cohérence des produits tout en réduisant les rebuts
- Élimine la fatigue et les risques pour l'opérateur et une conformité facile aux réglementations locales en matière de santé et de sécurité

Applications :



Enlèvement des matériaux : ponçage, polissage, lustrage



OnRobot Ponceuse

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris :



Plastique



Métal



Bois



Verres



SP1/SP3/SP5

Préhenseur Gecko à coussinet unique

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

| Propriétés générales | | | Unité |
|--|---------|--|----------------|
| Charge utile maximale | SP1 | 1 / 2.2 | [kg] / [lb] |
| | SP3 | 3 / 6.6 | [kg] / [lb] |
| | SP5 | 5 / 11 | [kg] / [lb] |
| Précharge requise | Minimum | SP1 : 2,8 SP3 : 8,2 SP5 : 11,6 | [N] |
| | Moyen | SP1 : 8,2 SP3 : 23,4 SP5 : 33 | [N] |
| | Maximum | SP1 : 13,3 SP3 : 38,6 SP5 : 54,4 | [N] |
| Temps de détachement | | 100-1000 (selon la vitesse du robot) | [msec] |
| Maintient la pièce à usiner en cas de perte de puissance ? | | Oui. Combien de temps ? Potentiellement des jours si elles sont bien centrées et intactes | |
| Classification IP | | IP42 | |
| Dimensions (HxW) | | 69 x 71 / 2,7 x 2,8 | [mm] / [pouce] |
| Poids | SP1 | 0.267 / 0.587 | [kg] / [lb] |
| | SP3 | 0.297 / 0.653 | [kg] / [lb] |
| | SP5 | 0.318 / 0.7 | [kg] / [lb] |

| Propriétés générales du coussinet | | Unité |
|-----------------------------------|--|---|
| Matériel | | Mélange de silicone exclusif |
| Propriétés d'usure | | Selon la rugosité de la surface |
| Intervalle de remplacement | | ~200.000 [cycles] |
| Systèmes de nettoyage | | 1) Station de nettoyage OnRobot 2) Rouleau de silicone 3) Alcool isopropylique et chiffon non pelucheux |
| Intervalle de nettoyage | | variable |
| Récupération | | 100% |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

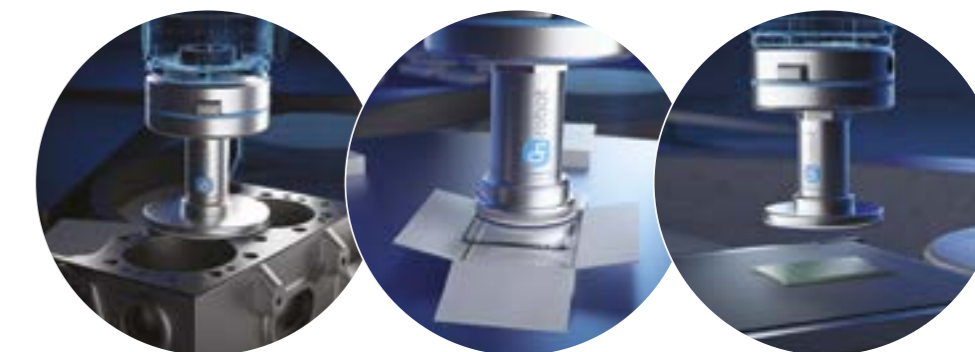
- Préhenseur adhésif Gecko à coussinet unique, compact et léger. Il ne nécessite aucun câble, ni électricité, air ou programmation, il suffit de le brancher et il est prêt à l'emploi **offrant ainsi une meilleure rentabilité**
- Préhenseur adhésif innovant pour les objets plats, lisses ou perforés, il **automatise des tâches qui n'étaient pas possibles auparavant**
- Préhension sans marques, même pour les surfaces brillantes, ce qui signifie qu'aucune étape de nettoyage est nécessaire, **offrant un gain de temps et une nette augmentation de la productivité**
- Aucun besoin d'alimentation en air extérieur, **il réduit le bruit et la poussière, diminue les coûts de maintenance, et accélère le déploiement**

Applications :



Manutention

Préhenseur Gecko à coussinet unique



Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris :



Plastique



Métal



Brillant Emballage



Verres

Pick & Collaborate : une aide avec le sens du toucher

Le premier préhenseur au monde capable de détecter les objets à l'aide de la force/couple intégrée et des capteurs de proximité.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES RG2-FT

| Propriétés générales | Minimum | Maximum | Unité |
|---------------------------------|---------|-------------|-----------------|
| Charge utile adaptée à la force | - | 2 4,4 | [kg] [lb] |
| Course totale (réglable) | 0 0 | 100 3,93 | [mm] [pouce] |
| Classification PI | IP54 | | |

| Capteur de force Propriétés | Fxy | Fz | Txy | Tz | Unités |
|-----------------------------|-----|-----|-------|-------|---------|
| Capacité nominale (CN) | 20 | 40 | 0,7 | 0,5 | [N][Nm] |
| Résolution silencieuse | 0,1 | 0,4 | 0,008 | 0,005 | [N][Nm] |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Détection précise qui améliore la qualité de la production **en réduisant le taux de pertes jusqu'à 60 % dans les processus délicats de Pick & Place.**

- La détection facile à programmer **permet au robot d'agir comme le troisième bras d'un opérateur, avec des transferts de pièces à la manière d'un humain**

La capacité d'automatiser des tâches d'insertion **auparavant impossibles à automatiser peut réduire les coûts d'exploitation de 40 %.**

Applications



Surveillance de la machine



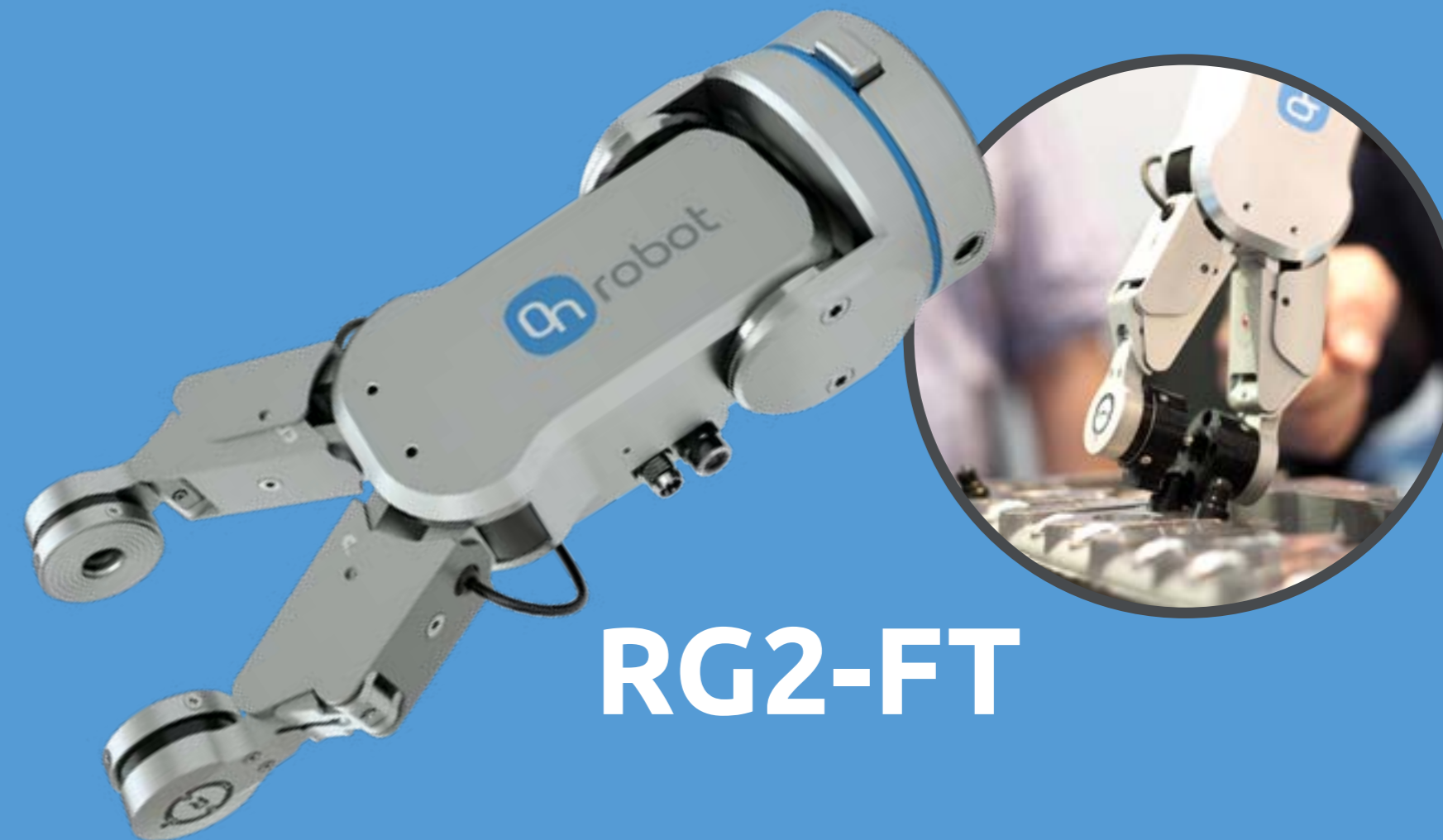
Assemblage



Manutention



Qualité



RG2-FT

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris :



Plastique



Métal



Carton



Bois



Verre

VGP20

Le préhenseur à vide électrique
le plus puissant de l'industrie

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

| Propriétés générales | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|--|------------------------------------|---------------------|-------------------|----------|
| Vide | 5% | - | 60% | [Vide] |
| | -0,05 | - | -0,607 | [Bar] |
| | 1,5 | - | 17,95 | [inHg] |
| Débit d'air total | 0 | - | 48 | (L/min) |
| Débit d'air sur chaque canal | 0 | - | 12 | (L/min) |
| Charge utile (avec pièces jointes par défaut) | - | 10 ⁽¹⁾ | 20 ⁽²⁾ | [kg] |
| | - | 22,04 | 44,09 | [lb] |
| Ventouses sous vide | 1 | 16 | 16 | [pièces] |
| Temps de préhension (mesuré avec une cible placée sous vide de 40%) | - | 0,25 ⁽³⁾ | - | [s] |
| Temps de relâchement | - | 0,4 ⁽³⁾ | - | [s] |
| Niveau de bruit ⁽⁴⁾ | - | 67 | 71 | [dB(A)] |
| Pompe à vide | BLDC électrique intégré | | | |
| Filtres anti poussière | Intégré 50µm, remplaçable sur site | | | |
| Classification IP | IP54 | | | |
| Dimensions | 264 x 184 x 92 | | | [mm] |
| | 10,39 x 7,24 x 3,62 | | | [pouce] |
| Poids | 2,55 | | | [kg] |
| | 5,62 | | | [lb] |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Le préhenseur à vide électrique le plus puissant de l'industrie permet d'économiser jusqu'à 90 % par rapport aux préhenseurs pneumatiques
- Idéal pour la palettisation de boîtes en carton et autres formes irrégulières et surfaces poreuses
- Un préhenseur hautement polyvalent avec une personnalisation illimitée qui s'adapte à n'importe quelle application
- L'intelligence intégrée et la fonctionnalité à canaux multiples garantissent un fonctionnement souple et sans faille
- Le préhenseur à vide complet prêt à l'emploi permet un déploiement rapide et facile avec n'importe quel robot de pointe

Applications :



Manipulation de matériaux



Surveillance de la machine



VGP20

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris:



Carton



Plastique



Métal



Emballage brillant



Verres



Grab & Go : flexible, réglable préhenseur à vide électrique

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES VG10

| Propriétés générales | Minimum | Maximum | Unité |
|--|---|---------------------|---------------------------|
| Vide | 5% -0,05 1,5 | 80% -0,810 24 | [Vide] [Bar] [inHg] |
| Débit d'air | 0 | 12 | [NL/min] |
| Charge utile | 0 0 | 15 33 | [kg] [lb] |
| Taille recommandée des pièces à usiner | 10x10 0,5x0,5 | 500x500 20x20 | [mm] [pouce] |
| Ventouses sous vide | 1 | 16 | [pcs.] |
| Temps de préhension | - | 0,35 | - [s] |
| Temps de relâchement | - | 0,20 | - [s] |
| Pompe à vide | BLDC électrique intégré | | |
| Bras | 4, réglables à la main, 2 canaux à vide | | |
| Classification PI | IP54 | | |
| Dimensions (plié) | 105 x 146 x 146 4,13 x 5,75 x 5,75 | | [mm] [pouce] |
| Dimensions (déplié) | 105 x 390 x 390 4,13 x 15,35 x 15,35 | | [mm] [pouce] |
| Poids | 1,62 3,57 | | [kg] [lb] |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Déploiement prêt à l'emploi : **branchez-le dans le bras robotique et pincez le préhenseur pour l'adapter au produit. Il permet une productivité et un RSI rapides**
- L'absence de nécessité d'alimentation en air extérieur **réduit les coûts de maintenance et accélère le déploiement.**
- La fonctionnalité de double préhension **permet un temps de cycle plus court.**

Applications



Manutention



VG10

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris :



Plastique



Métal



Brillant
Emballage



Verre

VGC10

Préhenseur à vide compact pour tous vos besoins

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES VGC10

| Propriétés générales | Minimum | Typique | Maximum | Unité |
|--|---|---------|----------------------|---------------------------|
| Vide | 5 % -0,05 1,5 | - | 80 % -0,810 24 | [Vide] [Bar] [inHg] |
| Débit d'air | 0 | | 12 | [NI/min] |
| Charge utile | 0 | - | 15 33 | [kg] [lb] |
| Taille recommandée des pièces à usiner | Illimité, dépend des bras personnalisés | | | |
| Ventouses sous vide | 1 | - | 7 | [pcs.] |
| Temps de préhension | - | 0,35 | - | [s] |
| Temps de relâchement | - | 0,20 | - | [s] |
| Pompe à vide | BLDC électrique intégré | | | |
| Bras | Remplaçable, personnalisable | | | |
| Filtres anti poussière | Intégré 50µm, remplaçable sur site | | | |
| Classification PI | IP54 | | | |
| Dimensions (plié) | 101 x 100 x 100 3,97 x 3,94 x 3,94 | | | [mm] [pouce] |
| Poids | 0,814 1,79 | | | [kg] [lb] |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Préhenseur à vide électrique flexible avec personnalisation illimitée pour répondre à tous vos besoins d'application
- Petit et léger, ce préhenseur est parfait pour les espaces restreints, mais avec une énorme puissance pour les objets jusqu'à 15 kg
- Il dispense l'alimentation en air extérieur ce qui réduit les coûts de maintenance et accélère son déploiement

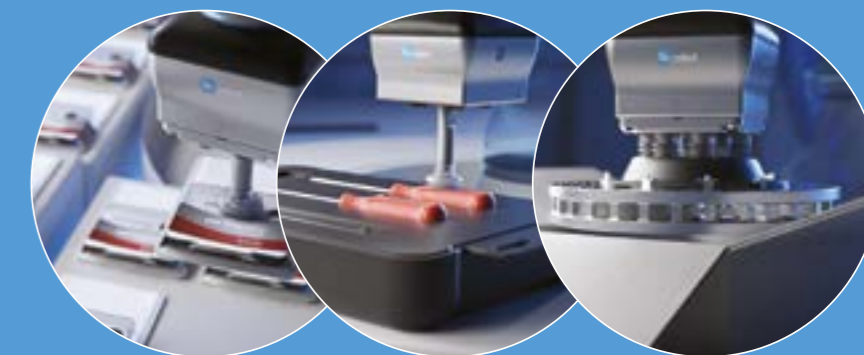
Applications



Manutention



Surveillance de la machine



VGC10



Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris :



Plastique



Métal



Brilliant
Emballage



Verre

Touch & Go: automatisation rendue simple avec un sens du toucher

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES HEX-E QC

| Propriétés générales | Capteur force - couple 6 axes | | Unité | | |
|---------------------------------------|------------------------------------|------------------|----------------|------------|-----------------------|
| | Fxy | Fz | Txy | Tz | |
| Capacité nominale (CN) | 200 | 200 | 10 | 5,5 | [N][Nm] |
| Déformation sur un axe à CN (typique) | ±1,7 ±0,067 | ± 0,3 ± 0,011 | ± 2,5 ± 2,5 | ± 5 ± 5 | [mm][°] [pouce][°] |
| Résolution (silencieuse) | 0,2 | 0,8 | 0,01 | 0,002 | [N][Nm] |
| Classification PI | 67 | | | | |
| Dimensions | 50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66 | | | | [mm] [pouce] |

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES HEX-H QC

| Propriétés générales | Capteur force - couple 6 axes | | Unité | | |
|---------------------------------------|------------------------------------|-------------------|------------|--------------|-----------------------|
| | Fxy | Fz | Txy | Tz | |
| Capacité nominale (CN) | 200 | 200 | 20 | 13 | [N][Nm] |
| Déformation sur un axe à CN (typique) | ± 0.6 ± 0.023 | ± 0.25 ± 0.009 | ± 2 ± 2 | ±3.5 ±3.5 | [mm][°] [pouce][°] |
| Résolution (silencieuse) | 0,5 | 1 | 0,036 | 0,008 | [N][Nm] |
| Classification PI | 67 | | | | |
| Dimensions | 50 x 71 x 93 1,97 x 2,79 x 3,66 | | | | [mm] [pouce] |

AUGMENTEZ LA PRODUCTION

- Le capteur flexible étend les possibilités d'automatisation à **des processus auparavant impossibles à automatiser.**
- L'intégration originale **permet de réduire le temps de déploiement pour des tâches d'insertion précises à quelques jours, alors qu'elles pouvaient auparavant durer des mois.**
- La technologie des capteurs de haute précision **offre une amélioration de la qualité de 95 % pour les tâches d'insertion et d'assemblage.**
- Les applications basées sur des capteurs accélèrent le temps de cycle **jusqu'à 60 %, ce qui permet de produire plus avec le même nombre d'employés.**
- La programmation facile peut même accomplir **des tâches complexes de polissage en moins d'une journée.**

Applications



Enlèvement matière



Manutention



Assemblage



Qualité



Capteur de force/couple HEX

Peut être utilisé avec des produits de tailles et matériaux variés, y compris :



Plastique



Métal



Bois



Verre

Quick Changer et Double Quick Changer Support

Avec le Double Quick Changer, vous pouvez maintenant utiliser deux outils en un cycle, pour une meilleure utilisation de vos robots.

QUICK CHANGER

Passez rapidement d'un outil à l'autre pour répondre aux changements de besoins de production.

DOUBLE QUICK CHANGER



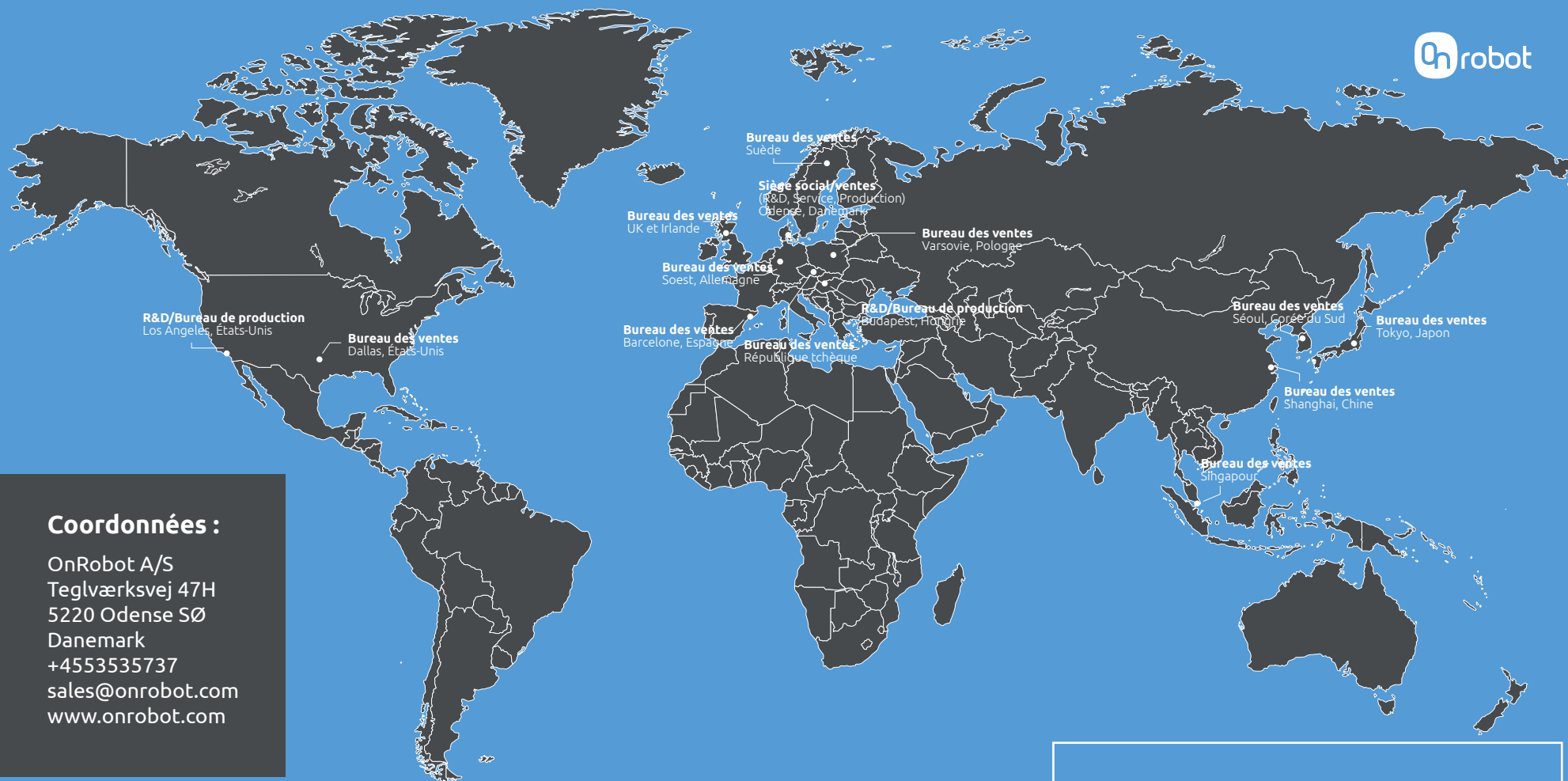
Préhenseur double :

- le préhenseur double permet d'accélérer le temps de cycle et d'augmenter ainsi la productivité d'au moins 50%.
- L'augmentation de la productivité offre un retour sur investissement plus rapide, avec RSI en à peine 3 mois.

One Stop Shop pour les applications collaboratives

Tous les outils nécessaires regroupés pour une meilleure automatisation





Coordonnées :

OnRobot A/S
Teglværksvej 47H
5220 Odense SØ
Danemark
+4553535737
sales@onrobot.com
www.onrobot.com

Trouvez un partenaire OnRobot près de chez vous

Nous vendons nos produits à travers un réseau mondial de partenaires précieux, qui disposent des outils et des logiciels, ainsi que de l'inspiration et de la formation nécessaires pour développer toute application collaborative imaginée par leurs clients. Trouvez un partenaire près de chez vous sur <https://onrobot.com/en/partners>.

Carte de visite