

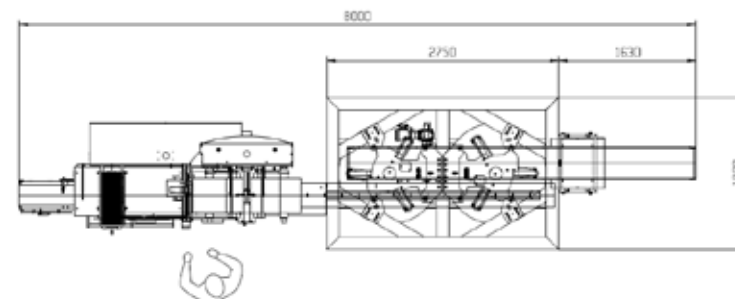
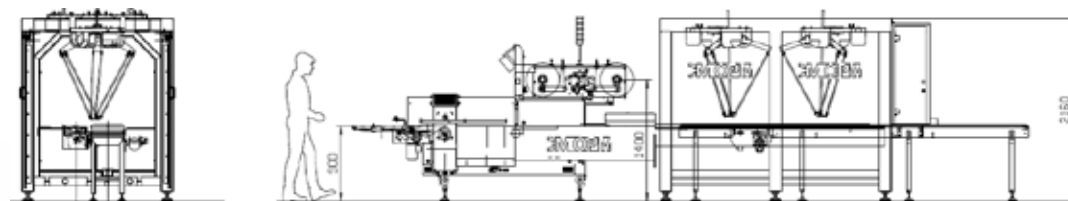
# EMBALLAGE SECONDAIRE

## CELLULE PICK & PLACE

pour le regroupage et l'emballage de multiples produits avec une grande polyvalence

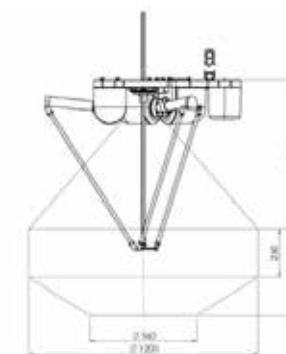


PLAN cellule PICK & PLACE en alimentation d' une FLOW-PACK CM-OPM



### DONNEES TECHNIQUES ROBOT PICK & PLACE

Version du robot	8	12
Nombre d'axes	4 (opt 3)	4 (opt 3)
Espace de travail (vérin)	Ø800 × 210 mm	Ø1200 × 250 mm
Charge	1 Kg	3 Kg
Couple de rotation	1 Nm	1Nm
Temps de cycle (sans le manipulateur)		
25/305/25 - 0.1 Kg	0.35 s	0.36 s
25/305/25 - 1.0 Kg	0.48 s	0.46 s
40/700/40 - 0.1 Kg	0.52 s	0.52 s
40/700/40 - 1.0 Kg	0.72 s	0.59 s
Répétitivité de position	±0.15 mm	±0.15 mm
Répétitivité angulaire	±0.5 °	±0.5 °



12 version LAYOUT



#### Caractéristiques du FAST PICKER CELL

- Haute modularité
- Structure commune pour tous les modules, châssis peint électro-soudé avec pieds réglables en hauteur
- Portes de sécurité en polycarbonate transparent, placées sur tout le périmètre extérieur de la cellule

#### Caractéristiques du ROBOT PICKER CELL

- Système intégré d'électronique de puissance
- Système visuel à haute résolution
- Conception légère avec cadres pro lés simples en aluminium