

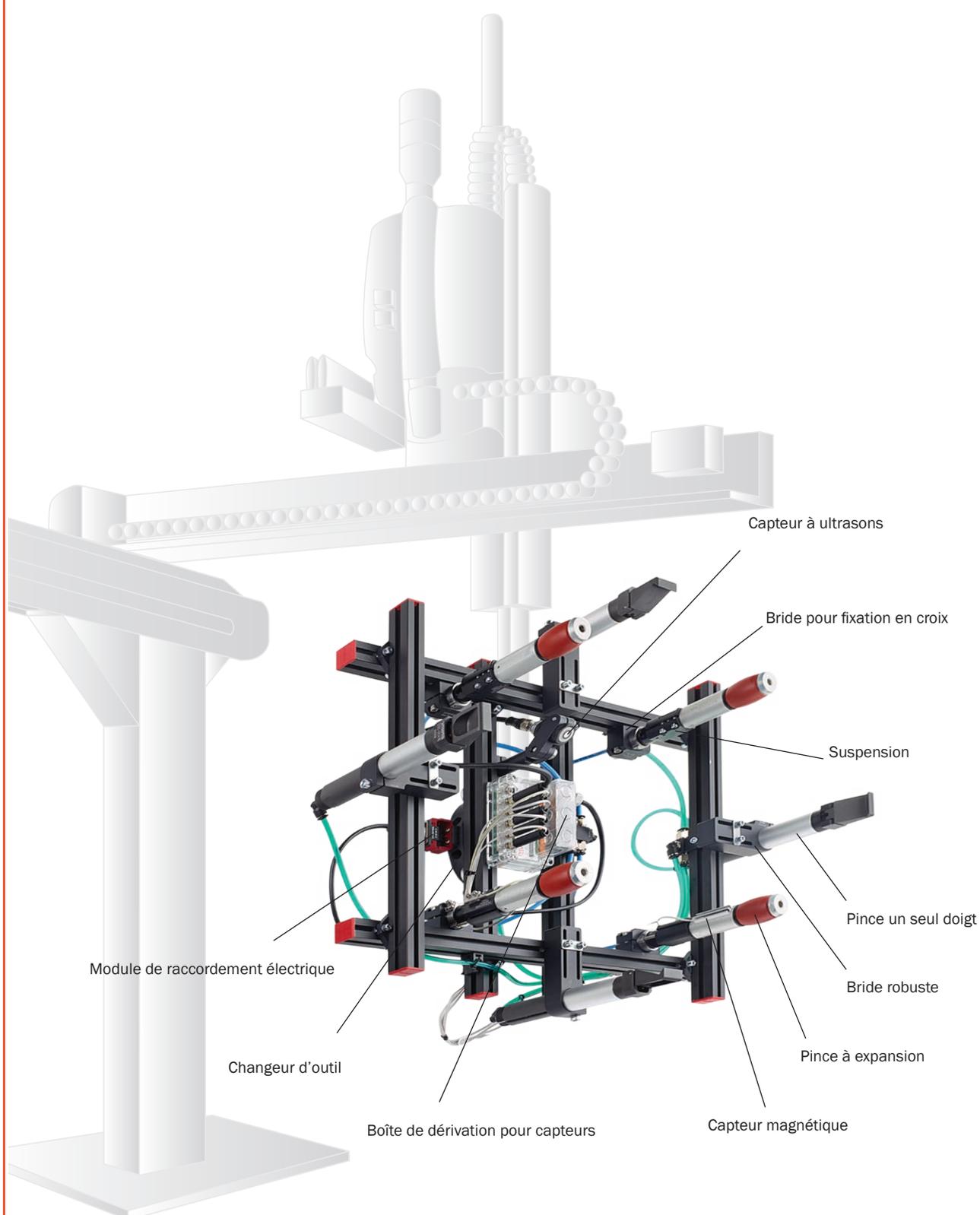
## Main de préhension

Qu'est ce qu'une main de préhension?

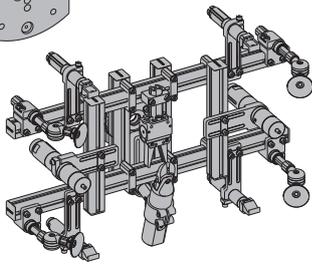
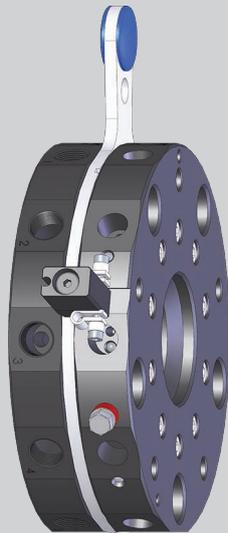
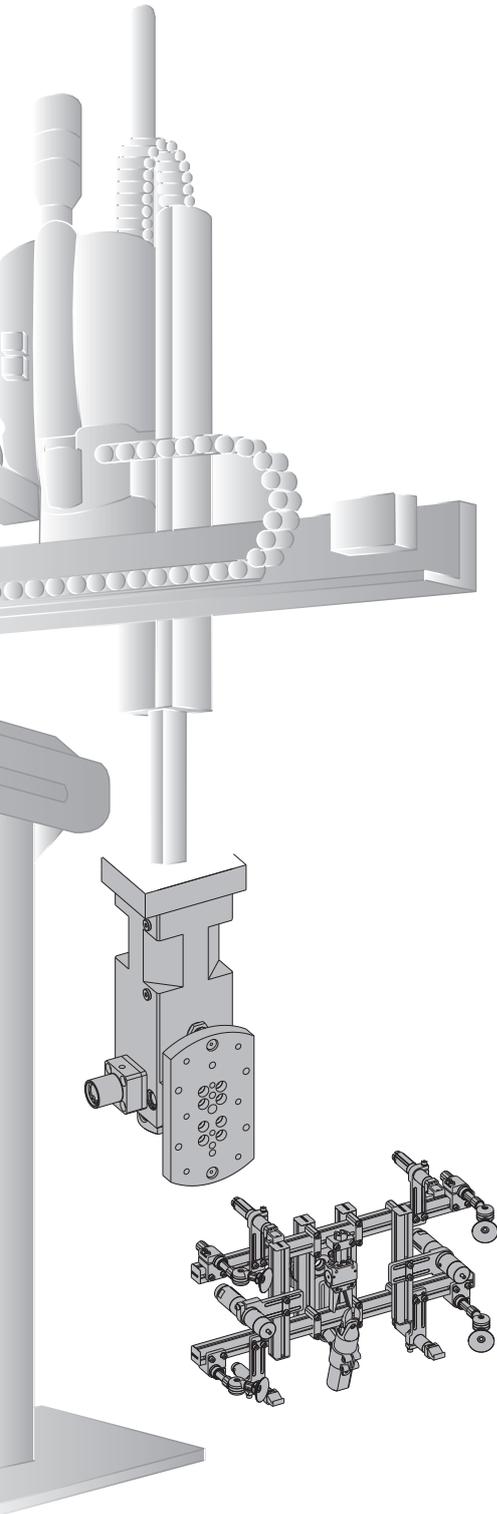
C'est la structure (ainsi que les outils nécessaires) montée sur un robot pour l'extraction d'une pièce sur une presse à injecter.

Ses fonctions sont les suivantes:

- Extraire la pièce du moule;
- L'afférent fermement;
- Séparer la pièce moulée de la carotte;
- Afférent la carotte après le découpage;
- Mettre la carotte dans la machine à recycler;
- Déposer la pièce moulée sur une palette ou un transporteur.



# End of Arm



## QC

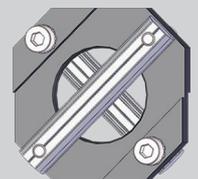
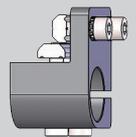
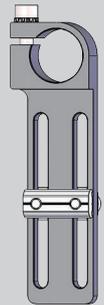
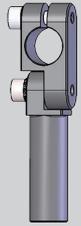
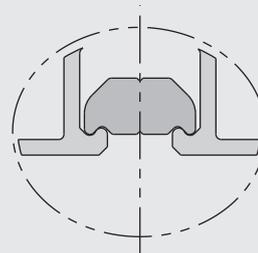
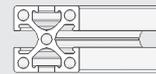
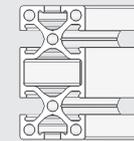
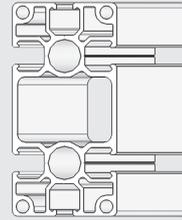
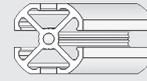
- Changeurs rapides pour raccordements faciles entre le robot et les pinces de préhension.
- 15 modèles et 5 tailles jusqu'à 75 kg charge utile.
- Connexions pneumatiques et électriques.
- Valves pneumatiques.
- LOQC pour verrouillage de sécurité.
- RFID pour identification pince de préhension.

## EMB

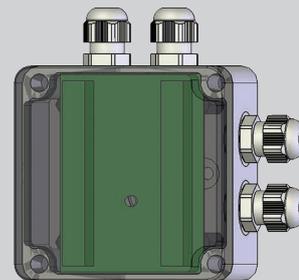
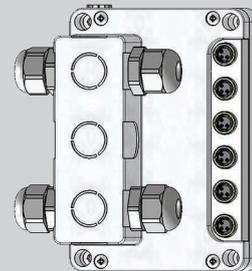
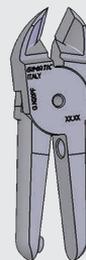
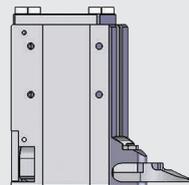
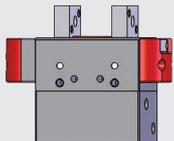
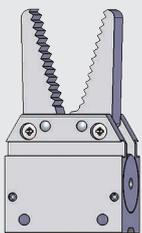
- Profils aluminium pour cadre pince.
- Modèle d'écrou spécial pour une fixation solide.
- Anodisation noire et argent.
- Forme carrée ou circulaire.
- 15 tailles.

## MFI

- Supports pour montage de l'actionneur sur le cadre.
- Plus de 500 codes disponibles pour un positionnement parfait.



# Tooling (EOAT)



## Pinces

- Une ou deux pinces à doigts pneumatiques.
- Pince à expansion.
- Pour maintien pièce.
- Pour maintien grappe.
- Pour un positionnement minutieux de plaquette.
- Plus de 200 codes dédiés à des applications EOAT.

## VS

- Ventouses à vide.
- Suspensions avec ressort interne.
- Pivotant ou non pivotant.
- En caoutchouc non marquant.
- Plus de 500 codes dédiés au PLASTICS.

## GN

- Pinces de décarottage.
- Avec ciseaux ou guillotine.
- 10 tailles de pinces.
- Lames interchangeable.

## SB

- Boîtes de capteurs pour traitement des signaux provenant des actionneurs.