

**Pièce / Outillage**

Désignation pièce :	
Nombre d'empreintes :	
Plan pièce :	<input type="checkbox"/> 2D <input type="checkbox"/> 3D
Matière :	
Prise carotte :	<input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non Nbr : ..... <input type="checkbox"/> mini carotte
Pièce déjà existante, si oui nous en envoyer 5 avec la carotte.	<input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non
Poids pièce : (gr/unit)	
Plan outillage :	<input type="checkbox"/> 2D <input type="checkbox"/> 3D
Température outillage :	
Environnement de production	<input type="checkbox"/> Non classé <input type="checkbox"/> ISO9 <input type="checkbox"/> ISO8 <input type="checkbox"/> ISO7 Autres :

**Robot / Presse**

	Installation N°1	Installation N°2
Marque et type du robot :		
N° série du robot :		
Fiche technique du robot :	<input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non	<input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non
Nombre de circuit soufflette :		
Nombre de circuit vide :		
Nombre de circuit double effets :		
Nbr E/S disponibles		
Référence connecteur robot :		
Poids max du préhenseur : (Kg)		
Type éjection :	<input type="checkbox"/> Accompagnement éjection <input type="checkbox"/> Non	<input type="checkbox"/> Accompagnement éjection <input type="checkbox"/> Non
Course éjection :		
Presse à injecter :		
- Marque et type		
Temps de cycle (s)		

**Main de préhension**

Montage sur platine	<input type="checkbox"/> Direct <input type="checkbox"/> Adaptation Réf adaptation :
Diamètre raccordement pneumatique	<input type="checkbox"/> 4 mm <input type="checkbox"/> 6mm <input type="checkbox"/> 8 mm
Centrage avec l'outillage ?	<input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non Réf centreur :
Plaque embase aluminium :	<input type="checkbox"/> 10 mm <input type="checkbox"/> 8 mm <input type="checkbox"/> 6 mm
Traitement embase :	<input type="checkbox"/> Sablé + vernis <input type="checkbox"/> Traitement AOD
Besoin détection pièces et carottes :	<input type="checkbox"/> Détection par venturi <input type="checkbox"/> Capteurs sur pince pièces <input type="checkbox"/> Capteur sur pince carotte
Besoin détection position actionneur :	<input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non
Type de capteur :	<input type="checkbox"/> PNP <input type="checkbox"/> NPN
Besoin alimentarité des parties en contact avec les pièces ?	
Nbr de pièces par circuit de vide :	
Besoin d'un système de compensation ?	<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non Si Oui : <input type="checkbox"/> Individuelle <input type="checkbox"/> Globale
Spécification utilisateur : standard à respecter, (Marque actionneur, capteur, ventouse etc...)	

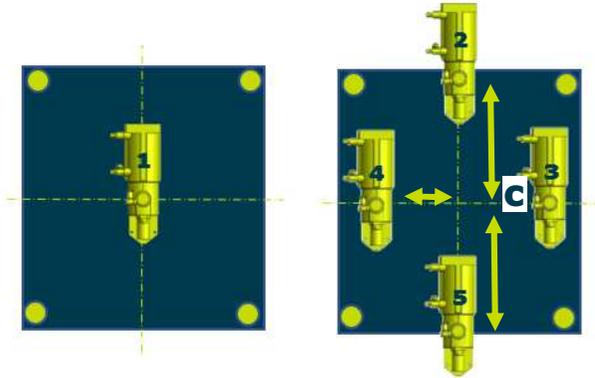
**Périphérique**

Utilisation après préhension :	<input type="checkbox"/> Conditionnement vrac <input type="checkbox"/> Empilage sur tapis <input type="checkbox"/> Distribution sur machine spéciale <input type="checkbox"/> Non <input type="checkbox"/> Distribution sur séparateur d'empreintes
Besoin plateau de prélèvement :	<input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non
Besoin cellule de contrôle :	<input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non
Besoin enceinte de déchargement :	<input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non Avec convoyeur : <input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non

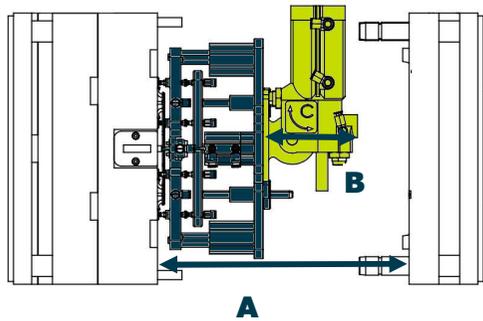
**Délai**

Délai souhaité chiffrage ?	
Délai souhaité livraison ?	

Position du préhenseur souhaité :



Espace disponible :



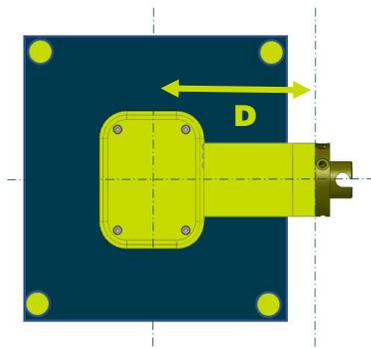
Cote A :  mm

Cote B :  mm

Si position N°2, 3, 4, 5 :

Cote C :  mm

Robot latéral :



Cote D :  mm

Gamme PR Préhension : *cocher la gamme que vous choisissez*

**R'INT3D**  **R'STAND**  **R'CLEAN**

- Conception :
  - Impression 3D 100%
  - Circuit pneumatique intégré

- Réalisation :
  - Impression 3D

- Options :
  - Kit de pièces détachées
  - Analyse de risques
  - Personnalisation
  - Matériaux agréés contact alimentaire

- Industrie :
  - Automobile
  - Pharmaceutique
  - Générale

- Conception :
  - Assemblage classic
  - Embase aluminium

- Réalisation :
  - Usinage CNC
  - Impression 3D

- Options :
  - Kit de pièces détachées
  - Analyse de risques
  - Qualification QC -QI
  - Visserie inox
  - Traitement surface
  - Matériaux agréés contact alimentaire
  - Carter protection flexibles, câbles

- Industrie :
  - Automobile
  - Pharmaceutique
  - Générale

- Conception :
  - Un système de préhension adapté à vos contraintes ZAC

- Nettoyabilité
- Impact particulière

- Réalisation :
  - Usinage CNC
  - Impression 3D

- Options :
  - Kit pièces détachées
  - Analyse de risques
  - Qualification QC-QI
  - Visserie inox
  - Traitement surface
  - Matériaux agréés contact alimentaire
  - Carter protection pour flexibles et câbles

- Industrie :
  - Pharmaceutique
  - Médical
  - Diagnostique
  - Cosmétique
  - Agroalimentaire
  - Electronique