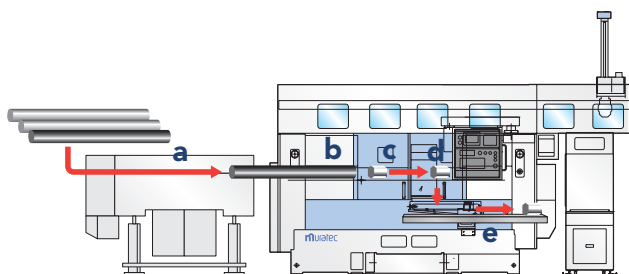


Les possibilités de cette configuration en Bi-broche

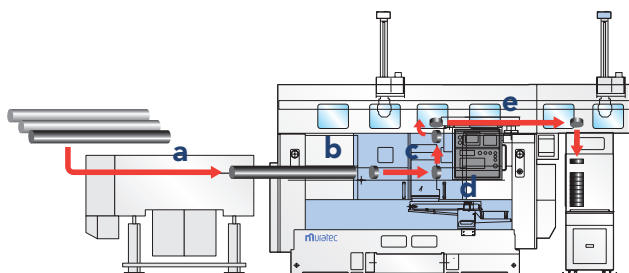


1 Travail en barre – Embarreur – évacuation par récupérateur de pièce finie



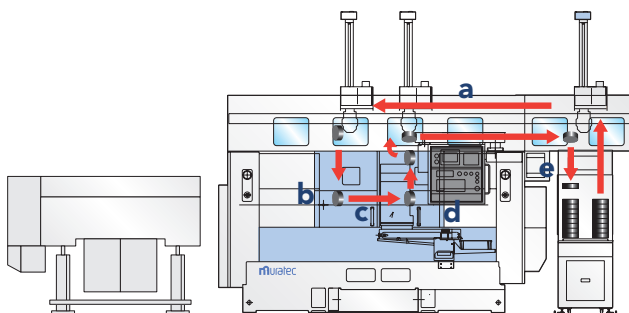
- a. CHARGEMENT DE LA PIÈCE PAR EMBARREUR
- b. USINAGE BROCHE 1
- c. TRANSFERT BROCHE 2
- d. USINAGE BROCHE 2
- e. ÉVACUATION PAR RÉCUPÉRATEUR DE PIÈCE FINIE

2 Travail en barre - Embarreur - déchargement robot de la pièce



- a. CHARGEMENT DE LA PIÈCE PAR EMBARREUR
- b. USINAGE BROCHE 1
- c. TRANSFERT BROCHE 2
- d. USINAGE BROCHE 2
- e. DÉCHARGEMENT ROBOT DE LA PIÈCE FINIE

3 Travail en lopin – chargement/déchargement robot de la pièce



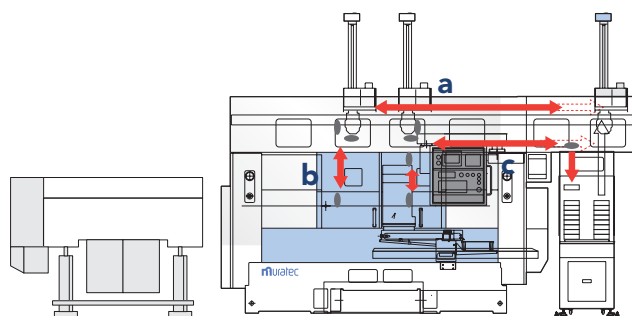
- a. CHARGEMENT ROBOT DE LA PIÈCE BROCHE 1
- b. USINAGE BROCHE 1
- c. TRANSFERT BROCHE 2
- d. USINAGE BROCHE 2
- e. DÉCHARGEMENT ROBOT BROCHE 2 PIÈCE FINIE



Les possibilités de cette configuration en Bi-broche

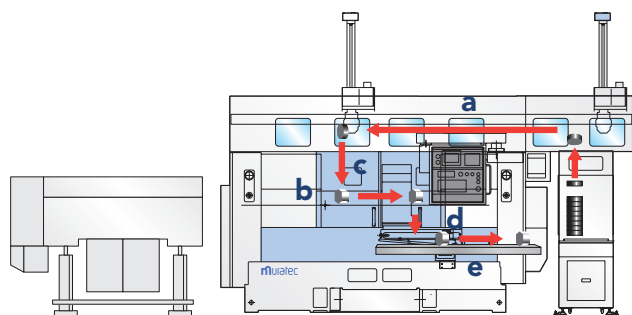


4 Travail en lopin - chargement/déchargement robot de la pièce - 2 opérations d'usinage sur 2 pièces en simultanées



- a.** CHARGEMENT ROBOT DE 2 PIÈCES IDENTIQUES EN BROCHE 1 ET 2
- b.** USINAGE SIMULTANÉ BROCHE 1 ET 2
- c.** DÉCHARGEMENT ROBOT BROCHE 1 ET 2 PIÈCE FINIE

5 Travail en lopin - chargement robot de la pièce - évacuation par récupérateur de pièce finie



- a.** CHARGEMENT ROBOT DE LA PIÈCE BROCHE 1
- b.** USINAGE BROCHE 1
- c.** TRANSFERT BROCHE 2
- d.** USINAGE BROCHE 2
- e.** ÉVACUATION PAR RÉCUPÉRATEUR DE PIÈCE FINIE

