



# DATENBLATT

## QUICK CHANGERS

v1.2

# 1. Datenblatt

## 1.1. Quick Changer

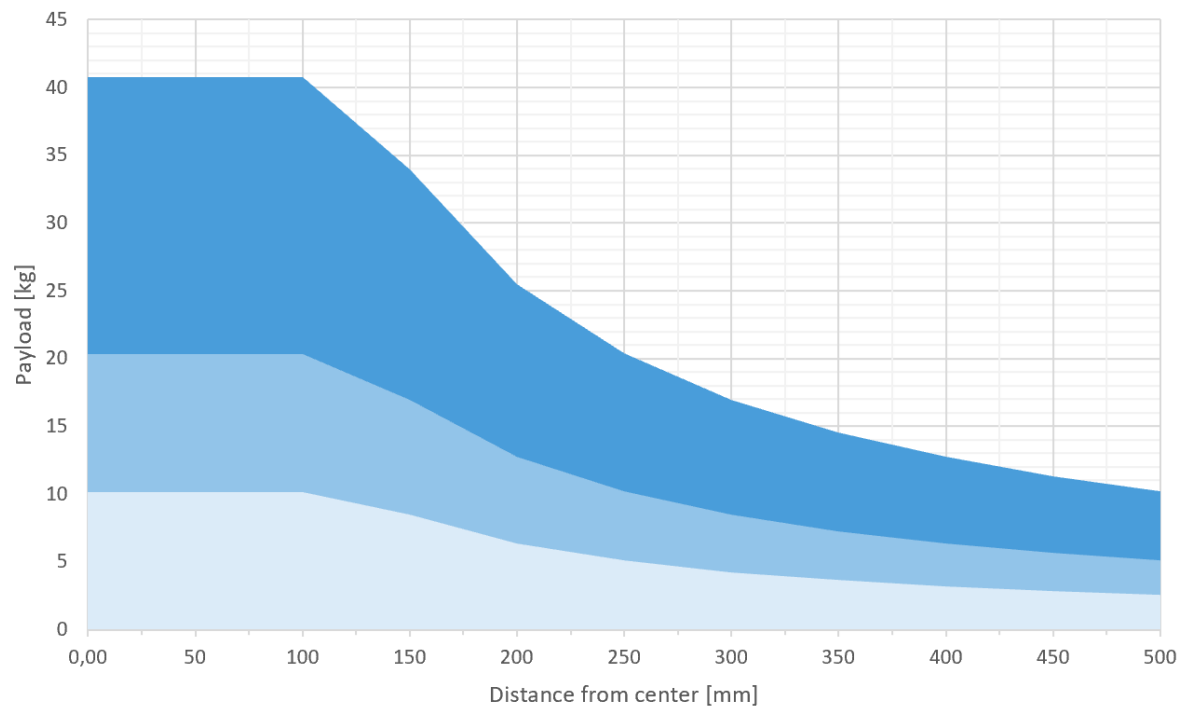
Falls nicht angegeben, stellen die Daten die Kombination der verschiedenen Quick Changer Typen/Seiten dar.

Technische Daten	Mind.	Typisch	Max.	Einheiten
Zulässige Kraft*	–	–	400*	[N]
Zulässiges Drehmoment*	–	–	50*	[Nm]
Nennnutzlast*	–	–	20*	[kg]
	–	–	44	[lbs]
Wiederholbarkeit	–	–	±0,02	[mm]
IP-Klassifizierung	67			
Betriebsdauer (Werkzeugwechsel)	–	5.000	–	[Zyklen]
Betriebsdauer (Roboterbetrieb)	10	–	–	[M-Zyklen]

\* Siehe untenstehendes Nutzlastdiagramm

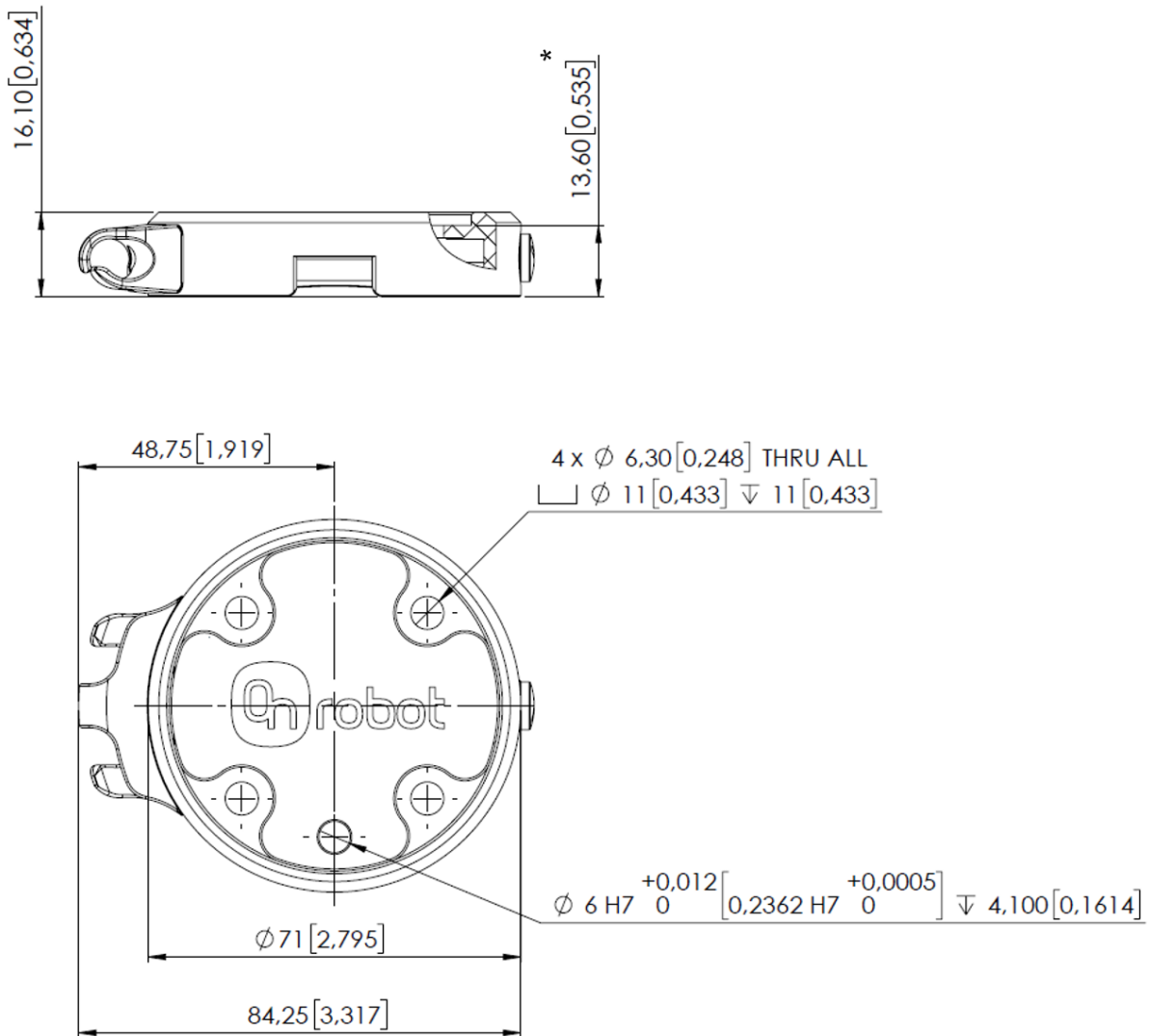
	Quick Changer	Quick Changer für I/O	Dual Quick Changer	Quick Changer – Werkzeugseite	Einheiten
Gewicht	0,06	0,093	0,41	0,14	[kg]
	0,13	0,21	0,9	0,31	[lb]
Abmessungen	Siehe Abschnitt „Mechanische Abmessungen“				

## Belastungsfähigkeit



- – Statisch
- – Erhöhung 2 g
- – Erhöhung 4g

## 1.2. Quick Changer – Roboterseite



\* Abstand von der Roboterflansch-Schnittstelle zum OnRobot-Werkzeug.

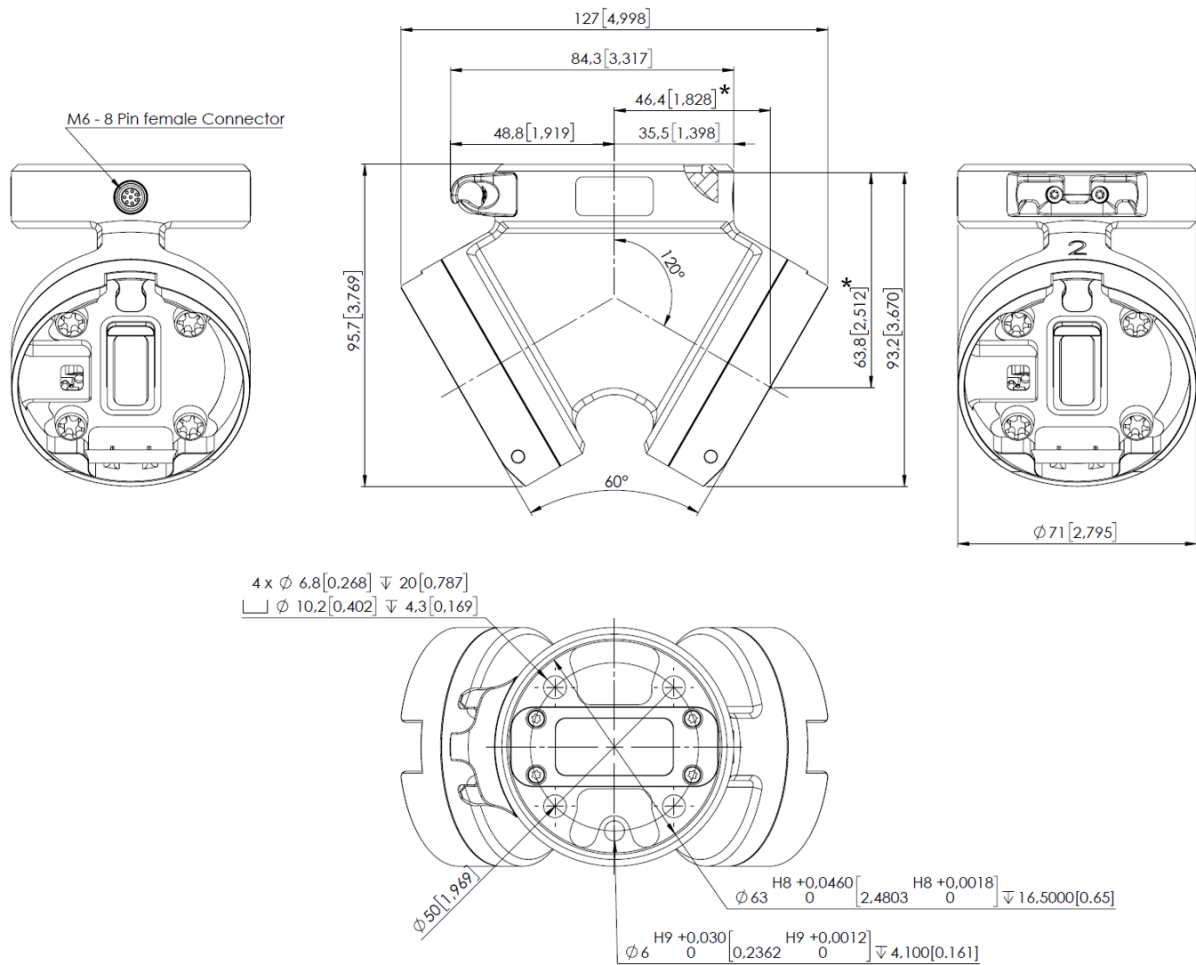
Alle Maßangaben sind in mm und [inches].



### HINWEIS:

Die Kabelhalterung (auf der linken Seite) wird nur bei dem langen (5 Meter) Kabel benötigt.

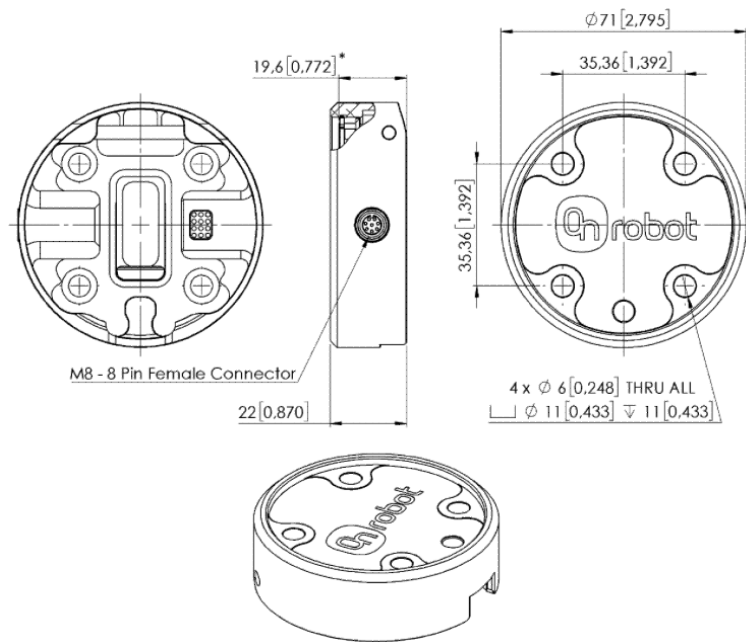
### 1.3. Dual Quick Changer



\* Abstand von der Roboterflansch-Schnittstelle zum OnRobot-Werkzeug

Alle Maßangaben sind in mm und [inches].

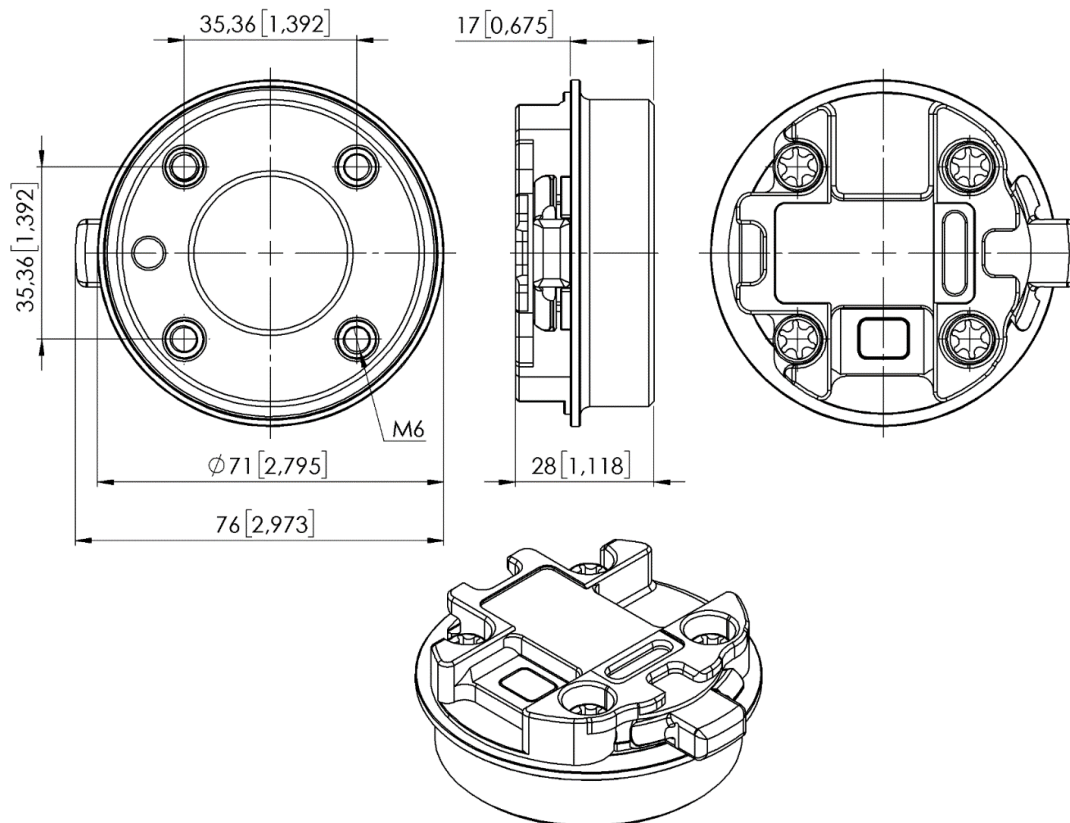
## 1.4. Quick Changer für I/O – Roboterseite



\* Abstand von der Roboterflanschschnittstelle zum OnRobot-Werkzeug

Alle Maßangaben sind in mm und [inches].

## 1.5. Quick Changer – Werkzeugseite



Alle Maßangaben sind in mm und [inches].