



DATENBLATT

QUICK CHANGERS

v1.2

1. Datenblatt

1.1. Quick Changer

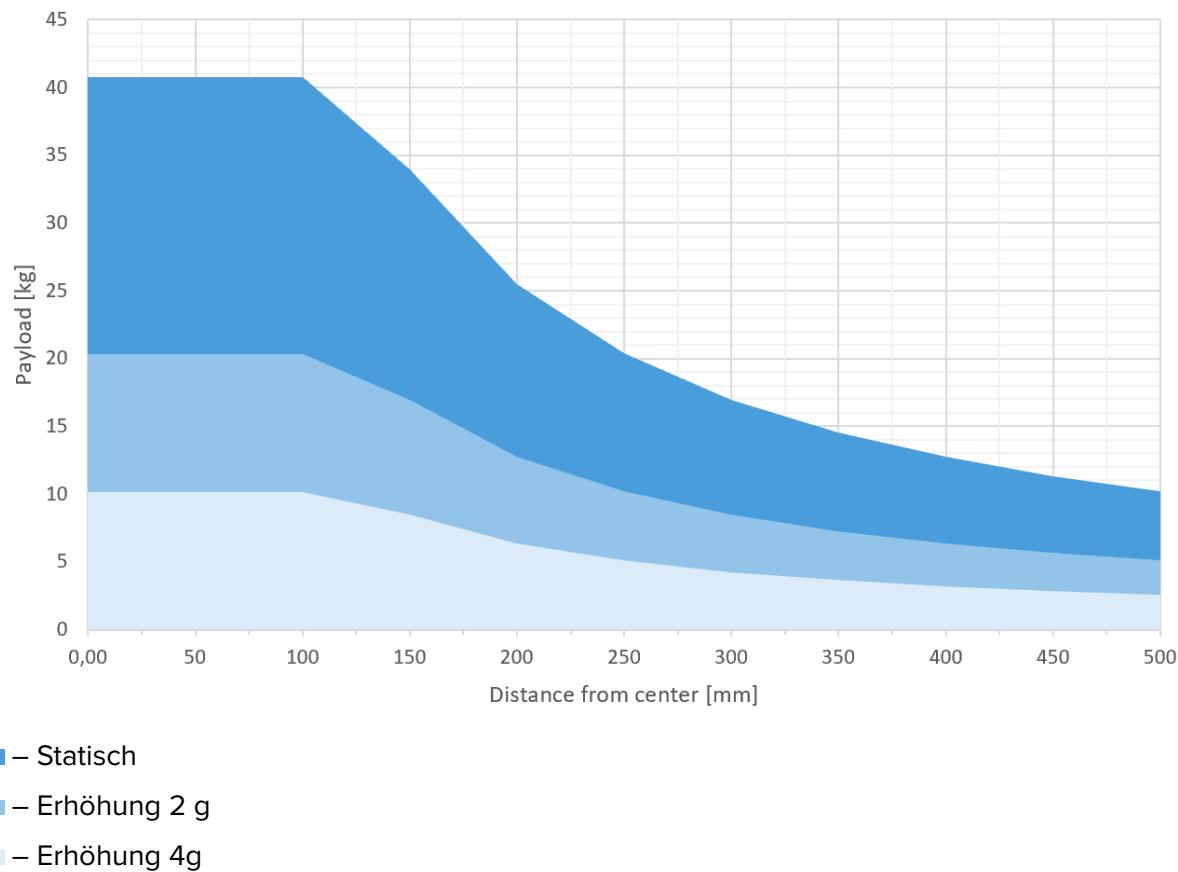
Falls nicht angegeben, stellen die Daten die Kombination der verschiedenen Quick Changer Typen/Seiten dar.

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]

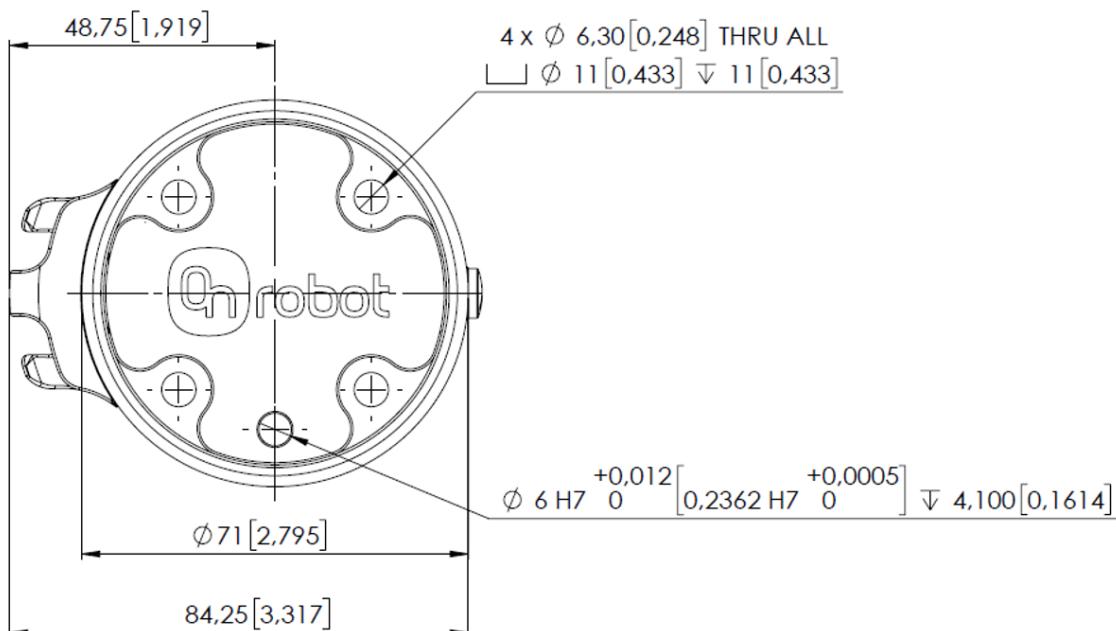
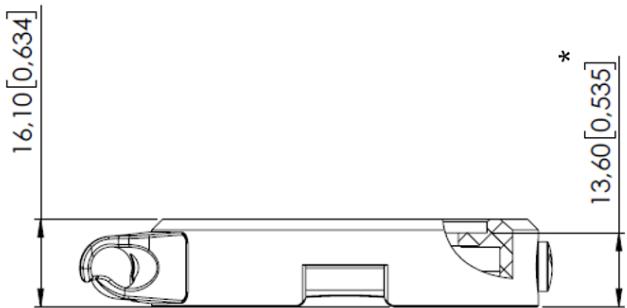
* Siehe untenstehendes Nutzlastdiagramm

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

Belastungsfähigkeit



1.2. Quick Changer – Roboterseite



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

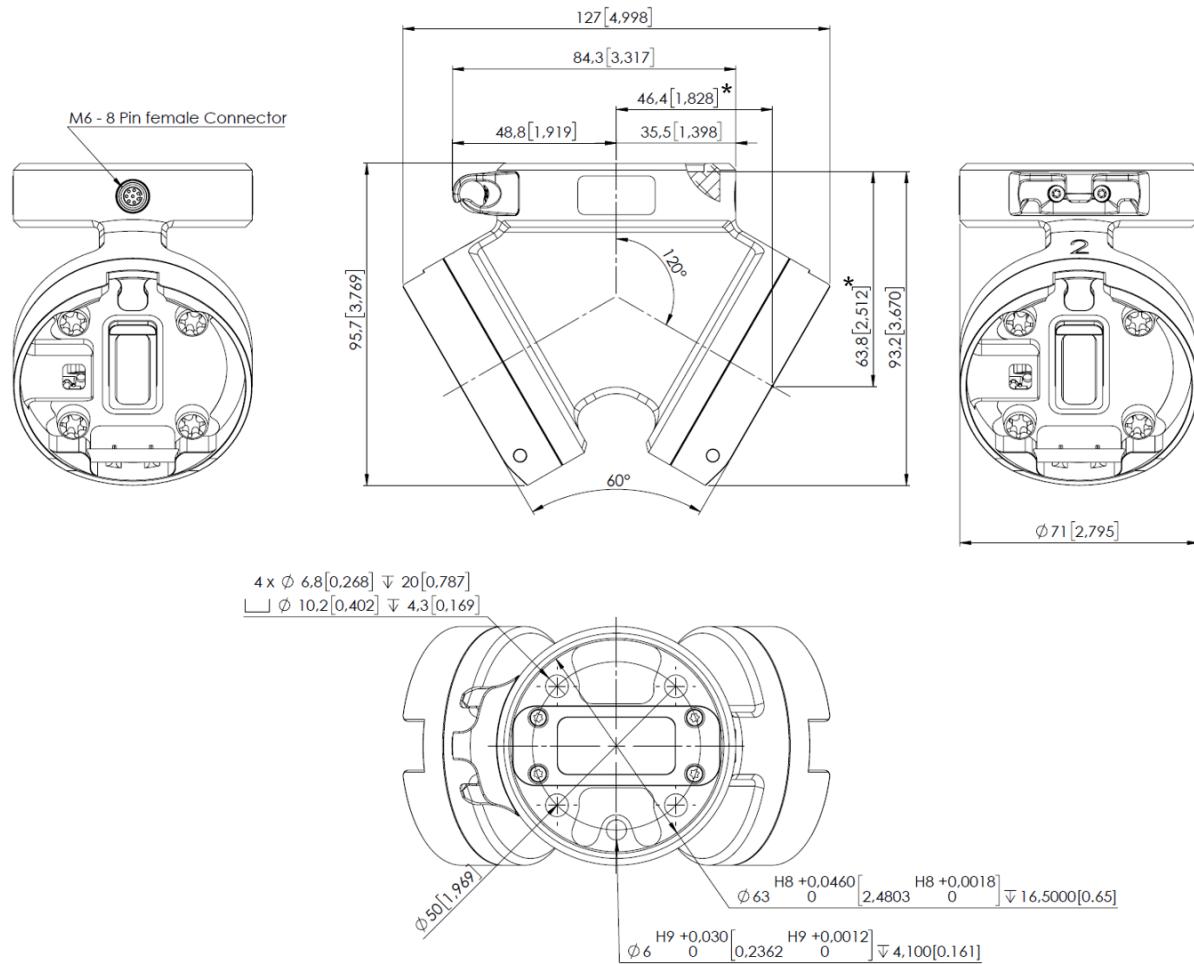
Alle Maßangaben sind in mm und [inches].



HINWEIS:

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

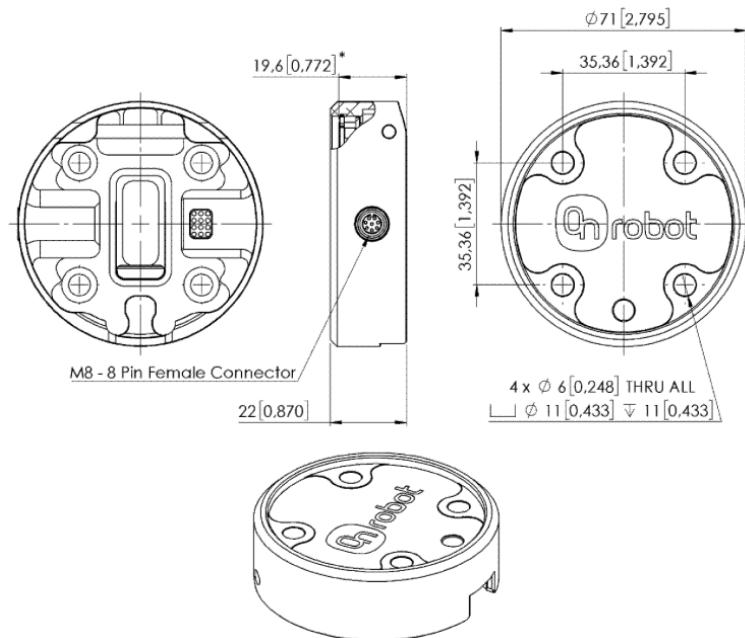
1.3. Dual Quick Changer



* Abstand von der Roboterflansch-Schnittstelle zum OnRobot-Werkzeug

Alle Maßangaben sind in mm und [inches].

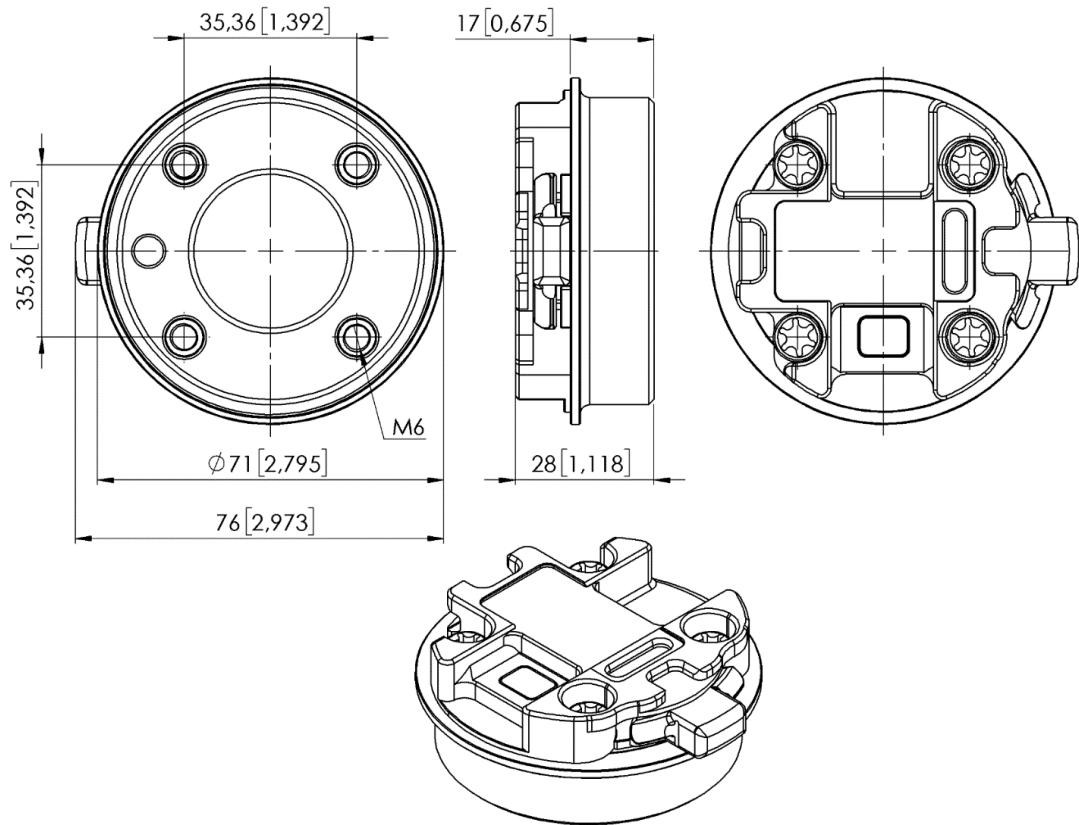
1.4. Quick Changer für I/O – Roboterseite



* 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].