



FICHE TECHNIQUE

QUICK CHANGER
DUAL QUICK CHANGER
QUICK CHANGER FOR I/O
QUICK CHANGER TOOL SIDE

V1.2

1 Fiche technique

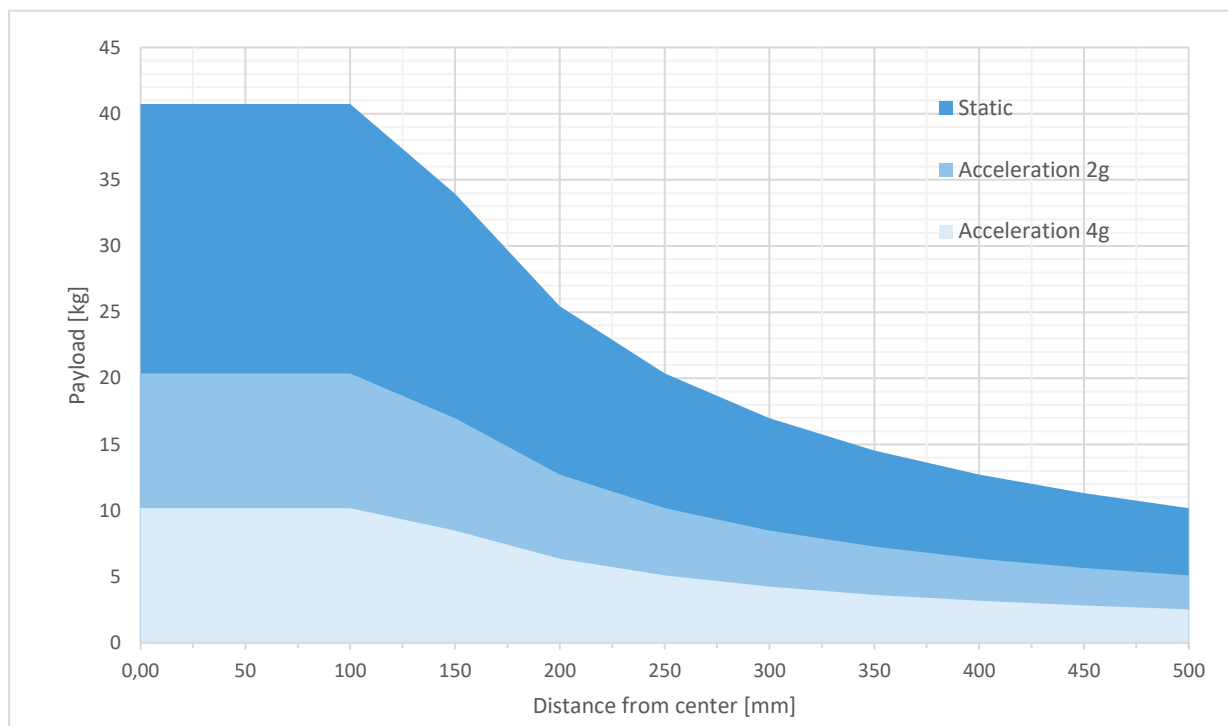
Si ce n'est pas spécifié, les données représentent la combinaison de différents types/côtés de Quick Changer.

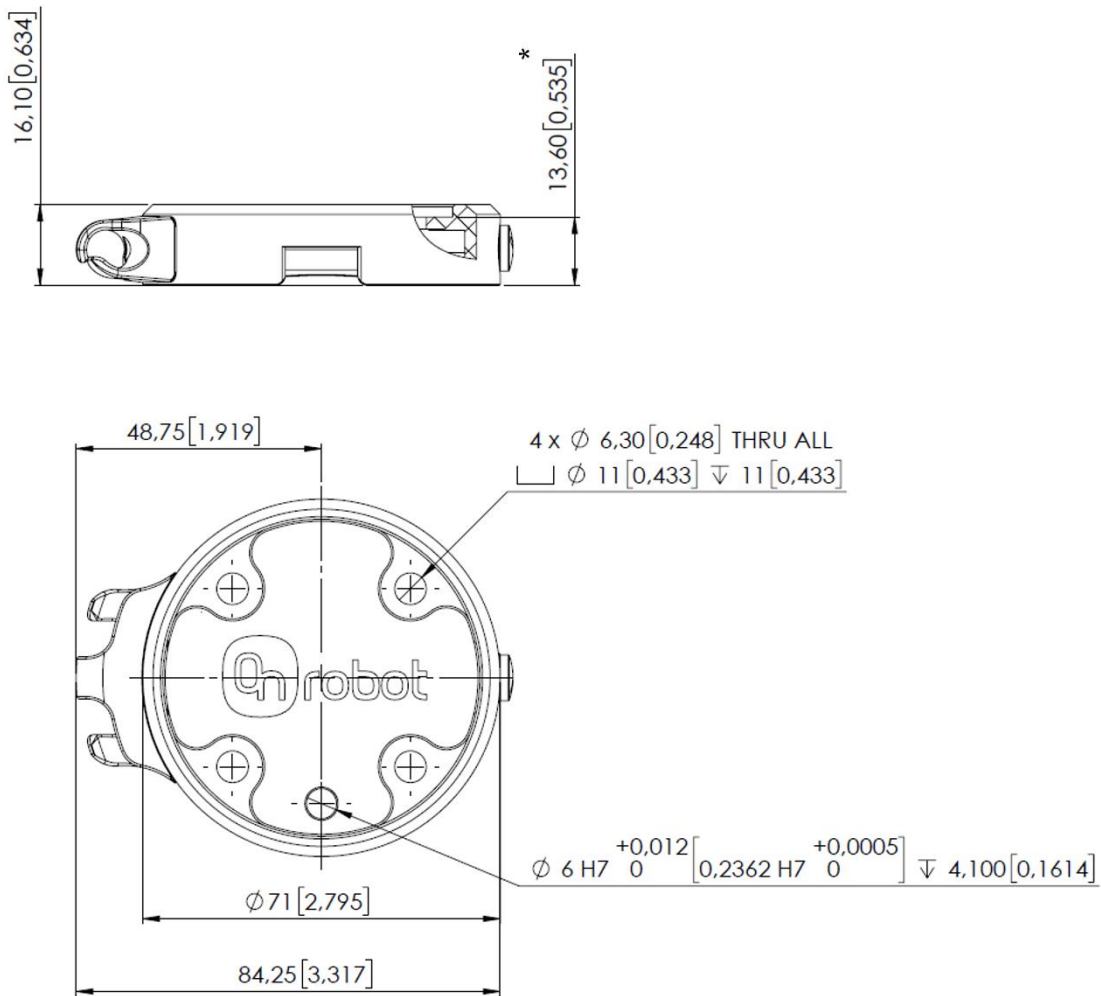
Caractéristiques techniques	Min.	Type	Max.	Unités
Force admissible*	-	-	400*	[N]
Couple admissible*	-	-	50*	[Nm]
Charge utile nominale*	-	-	20* 44	[kg] [lb]
Répétabilité	-	-	±0,02	[mm]
Classification IP	67			
Durée de vie utile (changement d'outil)	-	5,000	-	[cycles]
Durée de vie utile (fonctionnement du robot)	10	-	-	[M cycles]

* Voir le graphique de capacités de charge ci-dessous

	Quick Changer	Quick Changer pour E/S	Dual Quick Changer	Quick Changer - Côté outil	Unités
Poids	0,06 0,13	0,093 0,21	0,41 0,9	0,14 0,31	[kg] [lb]
Dimensions	Voir la section Dimensions mécaniques				

Capacité de chargement



**Quick Changer -
Côté robot**


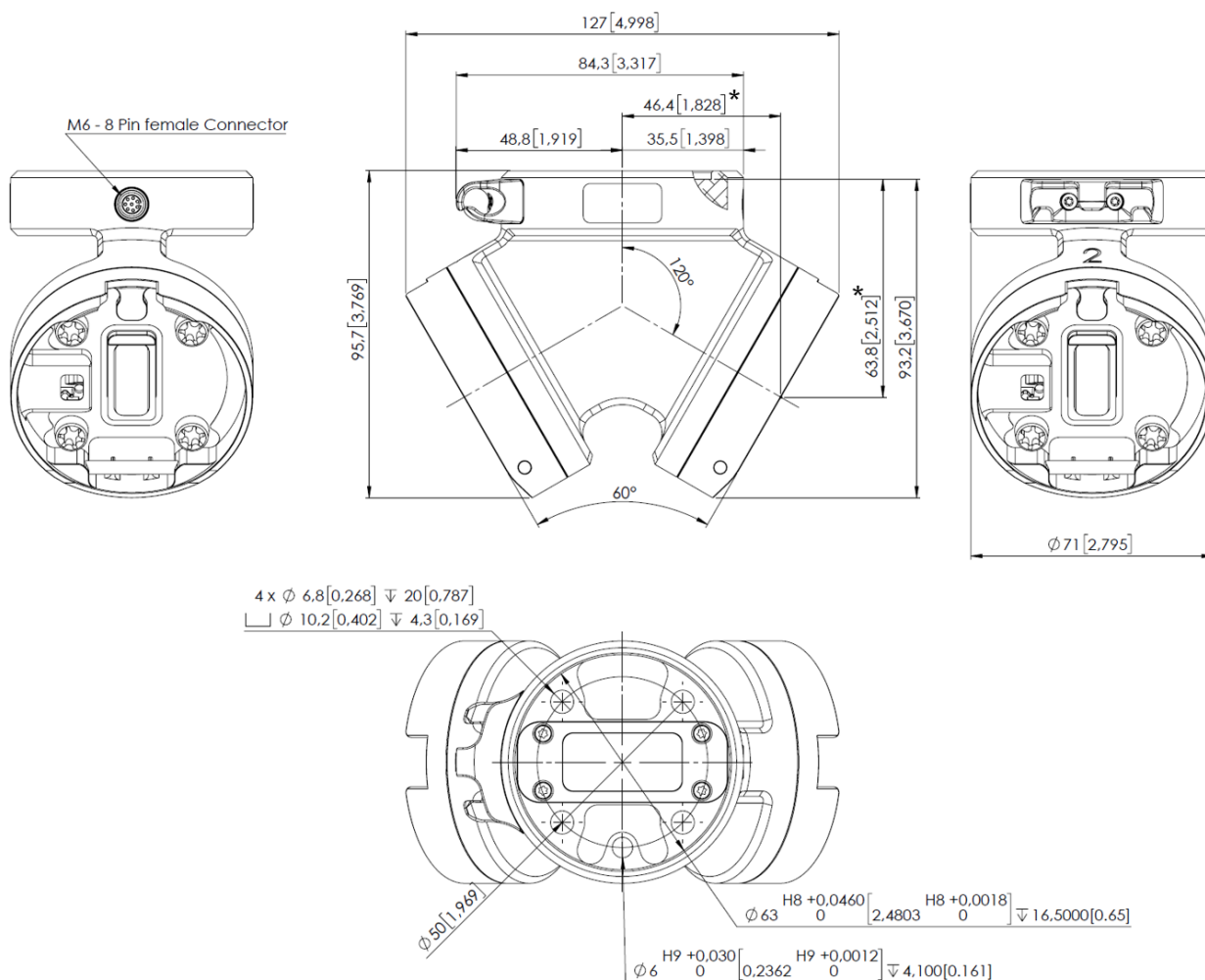
* Distance entre l'interface de bride du robot et l'outil OnRobot.

Toutes les dimensions sont exprimées en mm et [pouces].


NOTE :

Le support de câble (sur le côté gauche) n'est requis qu'avec le câble long (5 mètres).

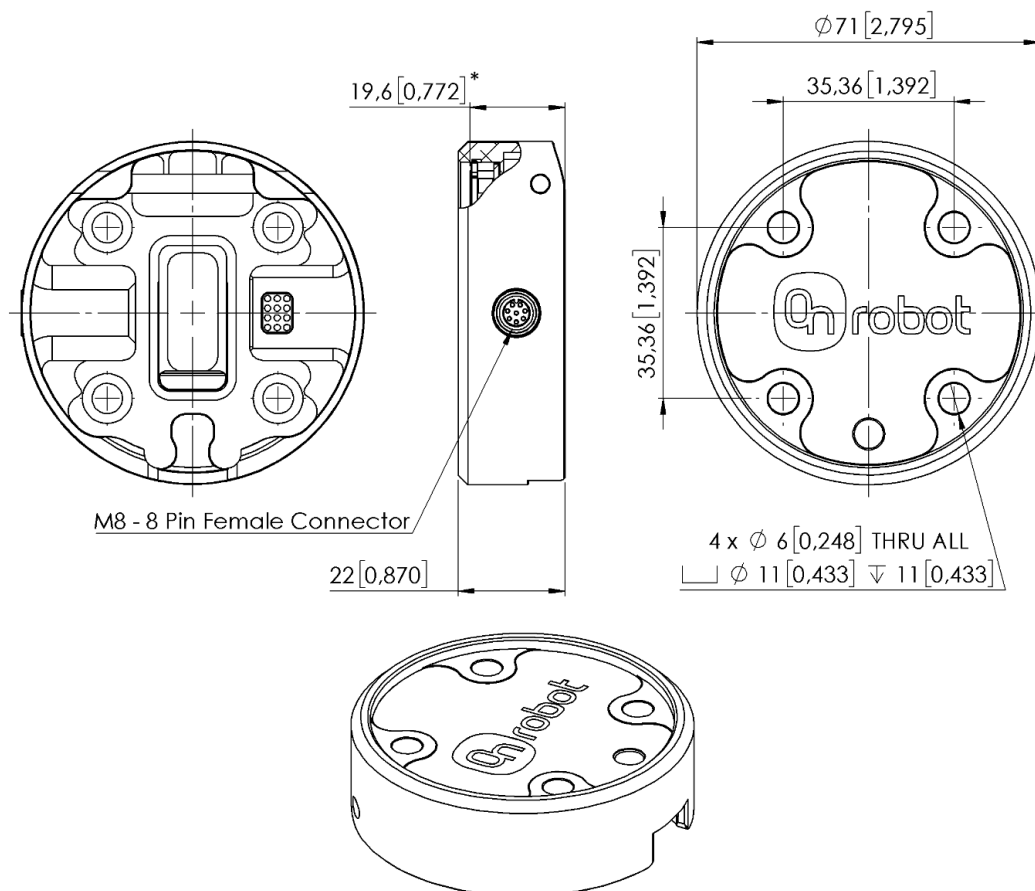
Dual Quick Changer



* Distance entre l'interface de bride du robot et l'outil OnRobot.

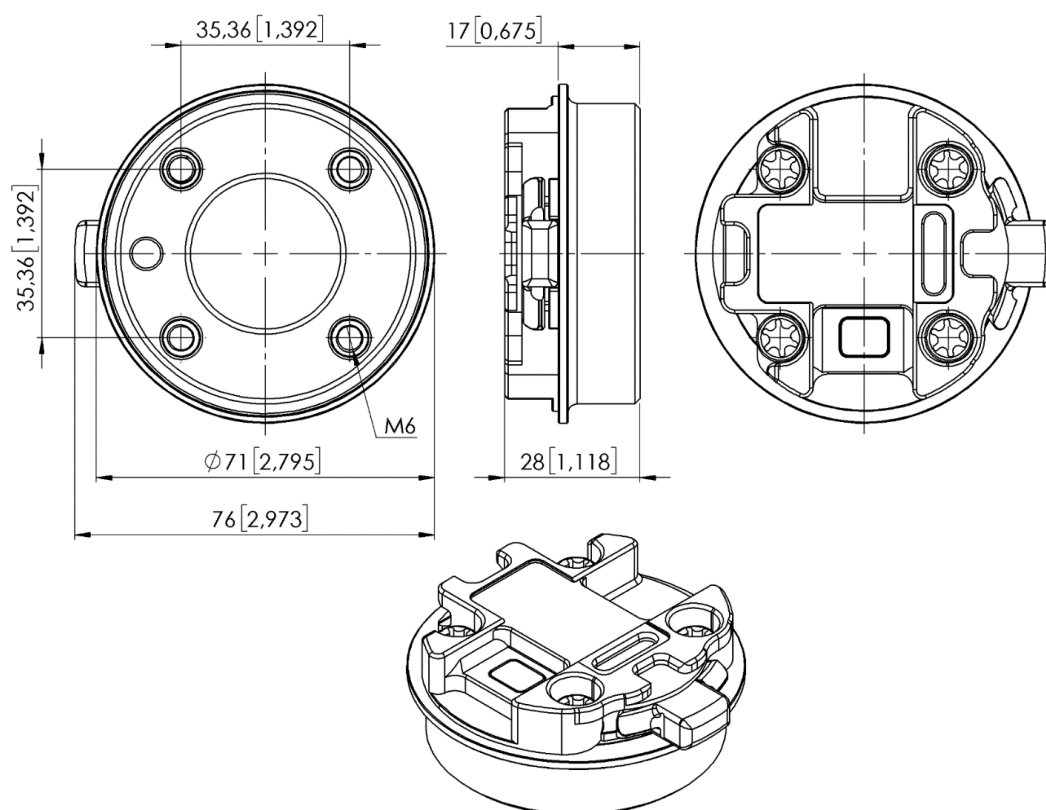
Toutes les dimensions sont exprimées en mm et [pouces].

**Quick Changer
pour E/S - Côté
robot**



* Distance entre l'interface de bride du robot et l'outil OnRobot.

Toutes les dimensions sont exprimées en mm et [pouces].

**Quick Changer -
Côté outil**

Toutes les dimensions sont exprimées en mm et [pouces].