



DATENBLATT





QUICK CHANGER

v1.3

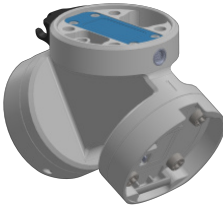

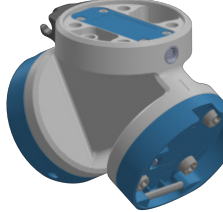
1. Datenblatt

1.1. Quick Changer

Quick Changer

Name	Quick Changer I/O-Support – Roboterseite	Quick Changer – Roboterseite	Quick Changer – Roboterseite 4.5 A	Quick Changer – Roboterseite
Artikel-Nr.	102326	102037	104277	109498
Version	QC-R – I/O	QC-R v2	QC-R v2 – 4.5 A	QC-R v3
Abbildung				

Dual Quick Changer

Name	Dual Quick Changer	Dual Quick Changer 4.5 A	Dual Quick Changer
Artikel-Nr.	101788	104293	109878
Version	Dual QC v2	Dual QC v2-4.5	Dual QC v3
Abbildung			

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

Technische Daten	Mind.	Typisch	Max.	Einheiten
Zulässige Kraft*	-	-	600*	[N]
Zulässiges Drehmoment*	-	-	60*	[Nm]
Nennnutzlast*	-	-	20*	[kg]
	-	-	44	[lbs]
Wiederholbarkeit	-	-	±0,02	[mm]
IP-Schutzklasse	67			
Betriebsdauer (Werkzeugwechsel)	-	5,000	-	[cycles]
Betriebsdauer (Roboterbetrieb)	-	10	-	[M cycles]

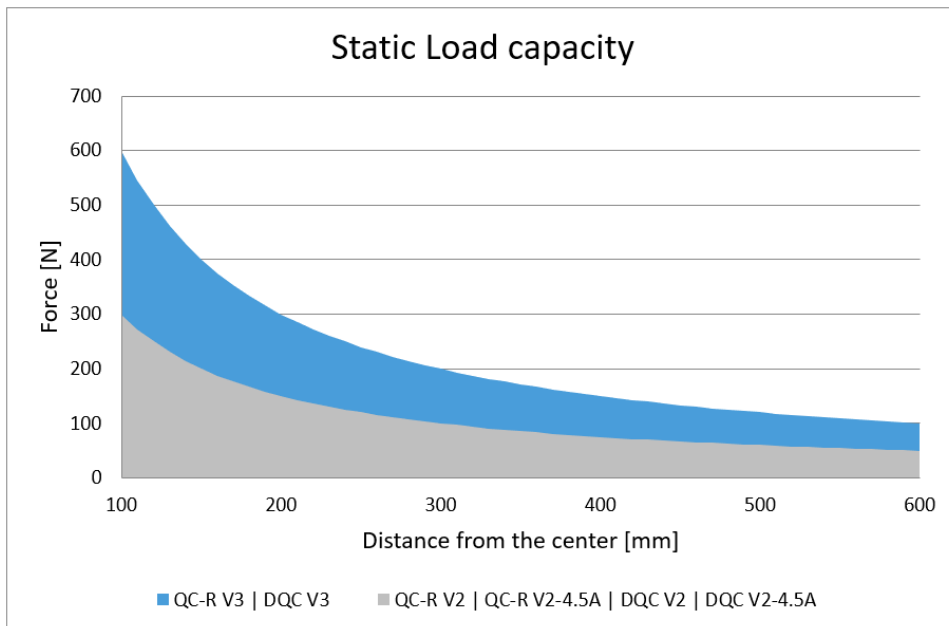
Technische Daten	Mind.	Typisch	Max.	Einheiten
Betriebstemperatur	5	-	50	[°C]
	41	-	122	[°F]

* Siehe unten stehendes Nutzlastdiagramm

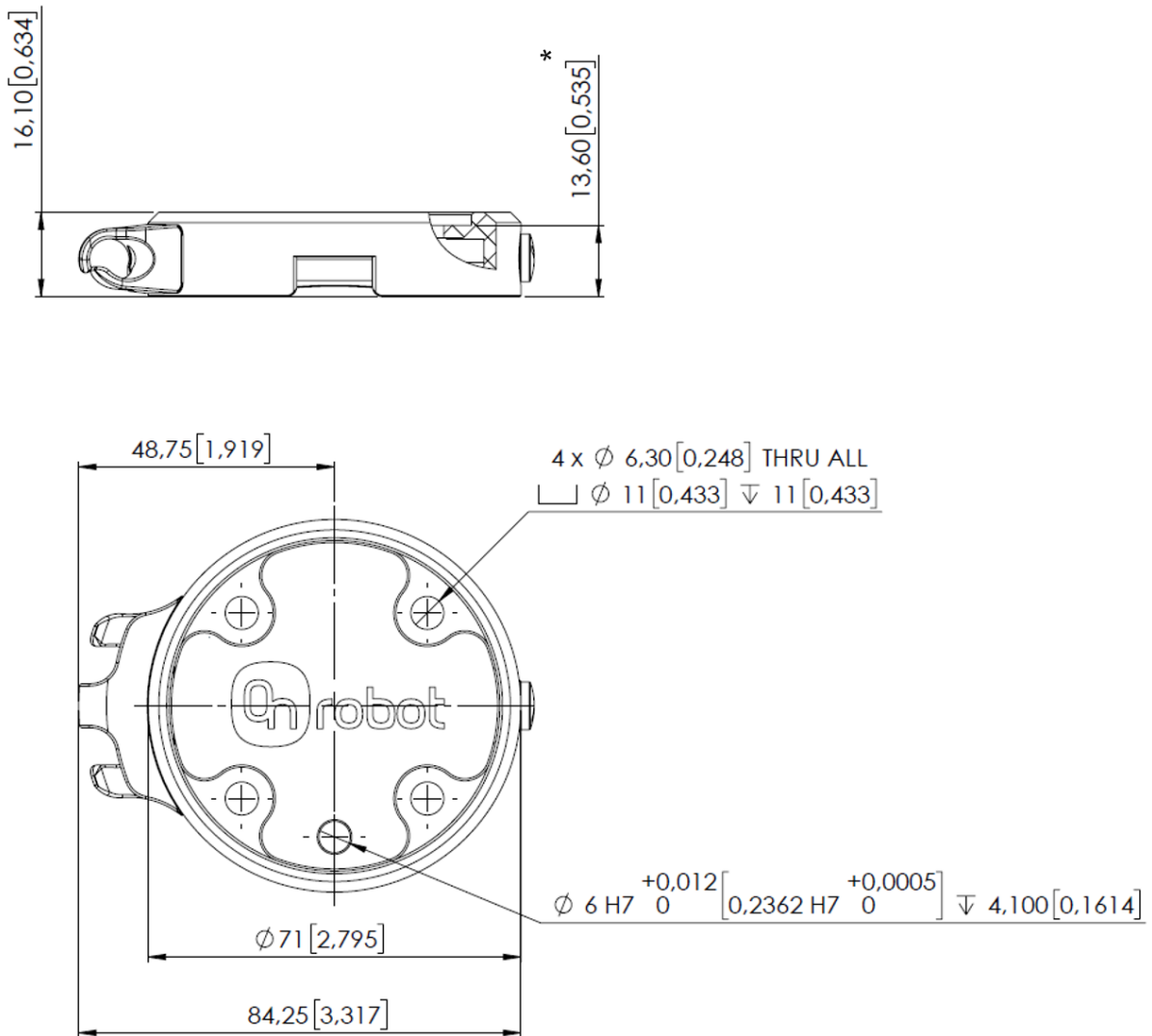
	Quick Changer	Quick Changer für I/O	Dual Quick Changer	Quick Changer – Werkzeugseite	Einheiten
Gewicht	0,06	0,093	0,41	0,14	[kg]
	0,13	0,21	0,9	0,31	[lb]
Abmessungen	Siehe Abschnitt „Mechanische Abmessungen“				

QC-R V3 | DQC V3 und QC-R V2 | QC-R V2-4.5A | DQC V2 | DQC V2-4.5A

Das folgende Diagramm zeigt die Nutzlast, die QC-R V3 | DQC V3 und QC-R V2 | QC-R V2-4.5A | DQC V2 | DQC V2-4.5A in einer statischen Situation handhaben können. Die Werte für eine Situation mit einer Beschleunigung von 2g entsprechen der Hälfte der statischen Werte.



1.2. Quick Changer – Roboterseite



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

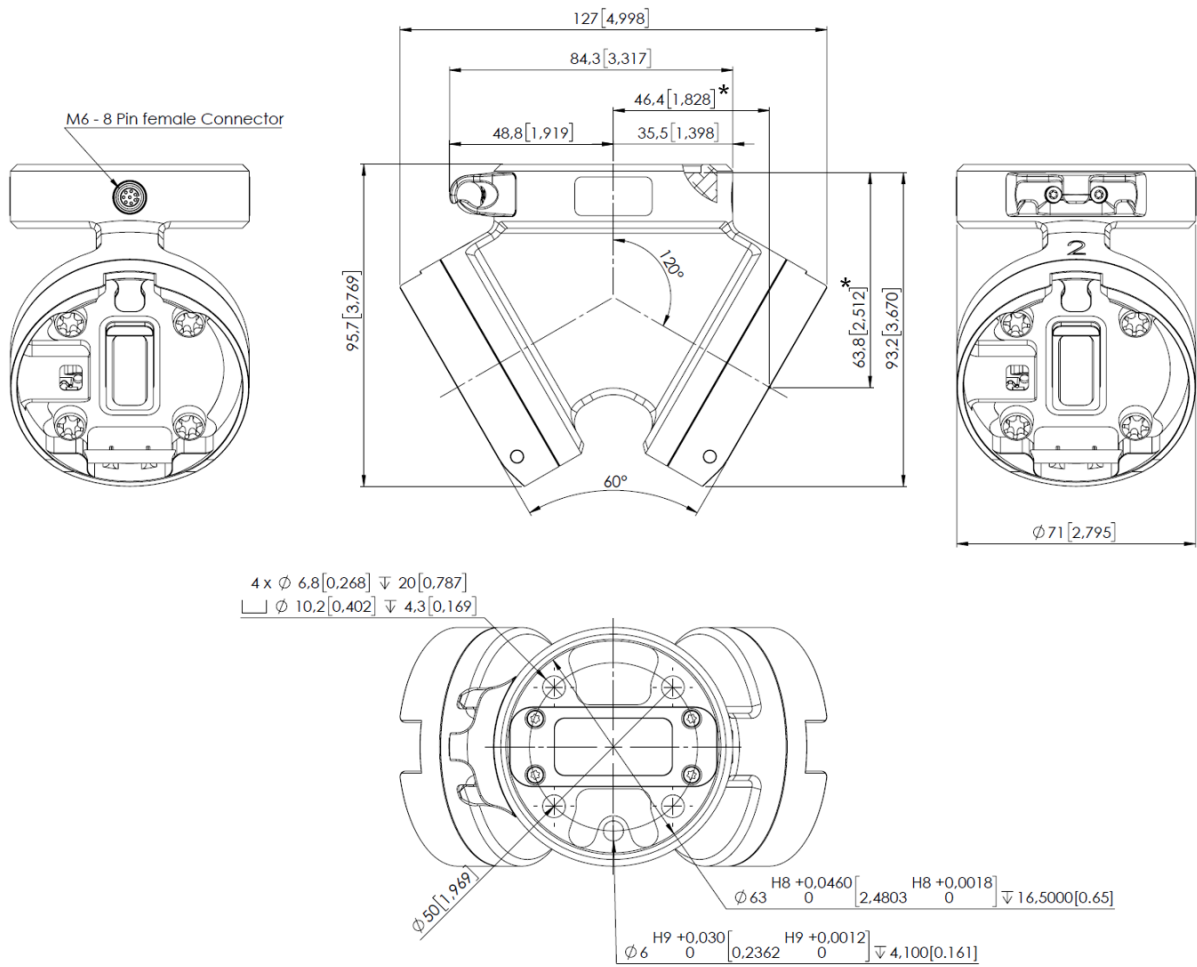
Alle Maßangaben sind in mm und [inches].



HINWEIS:

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

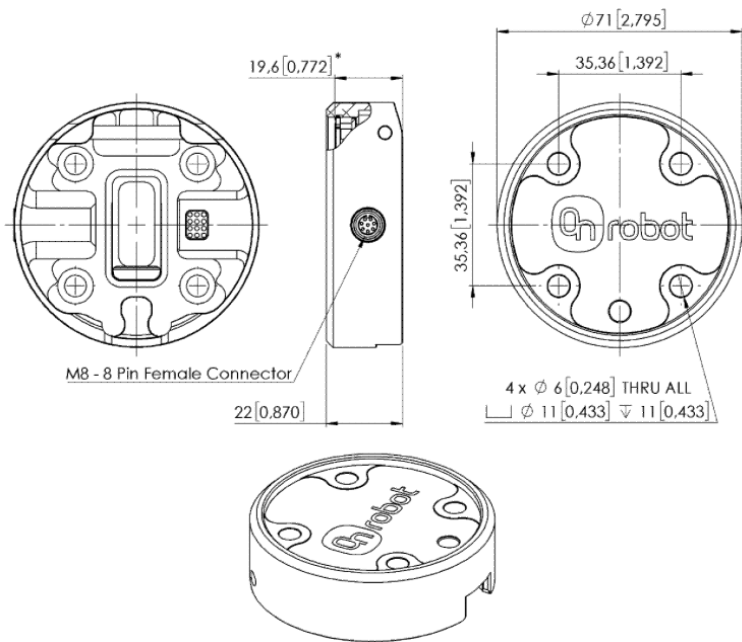
1.3. Dual Quick Changer



* Abstand von der Roboterflansch-Schnittstelle zum OnRobot-Werkzeug

Alle Maßangaben sind in mm und [inches].

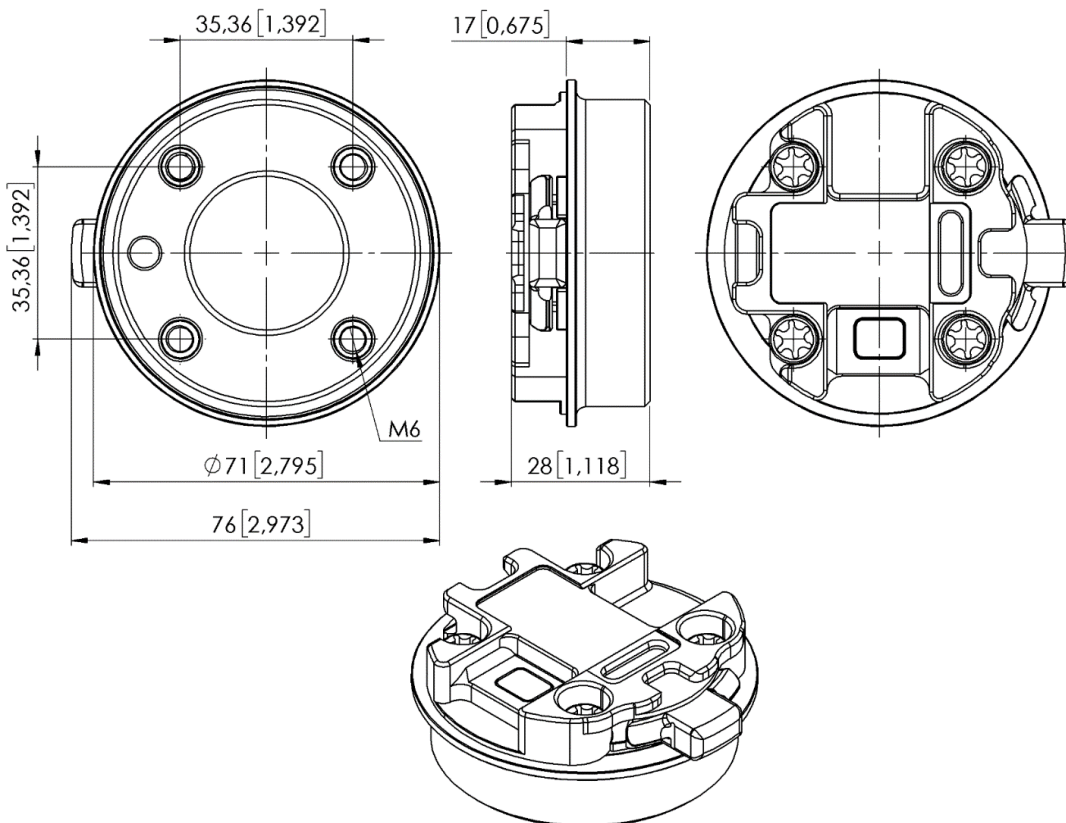
1.4. Quick Changer für I/O – Roboterseite



* 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].