



# DATENBLATT

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

V1.2

# 1 Datenblatt

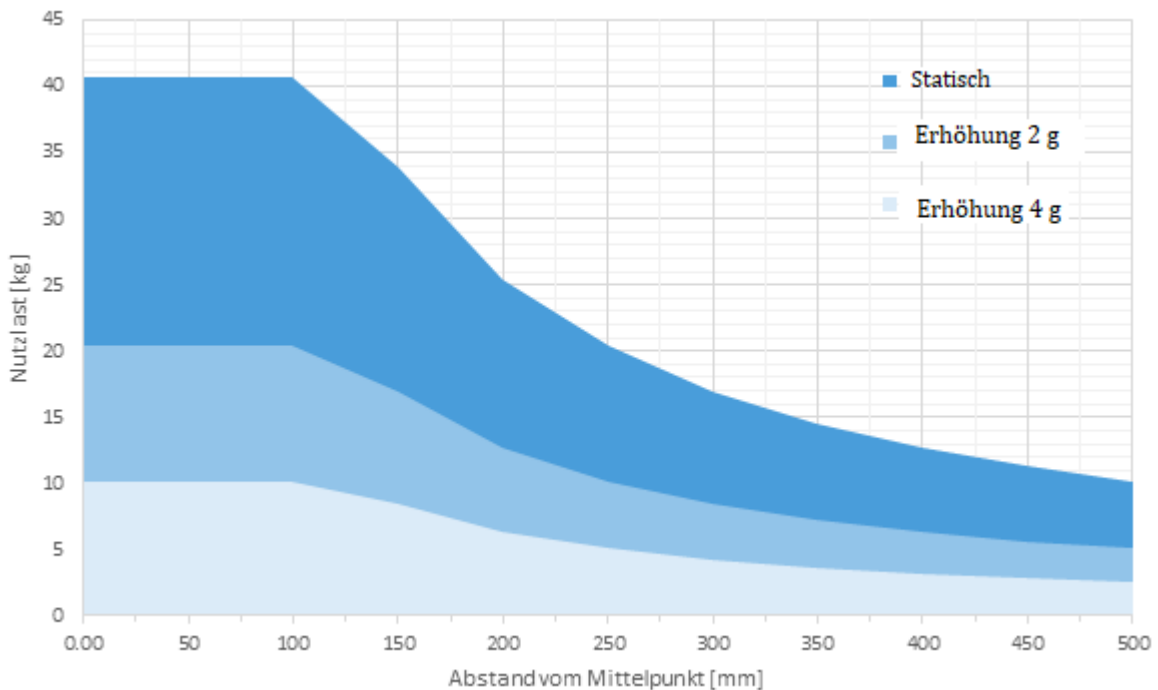
Falls nicht angegeben, stellen die Daten die Kombination der verschiedenen Quick Changer Typen/Seiten dar.

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

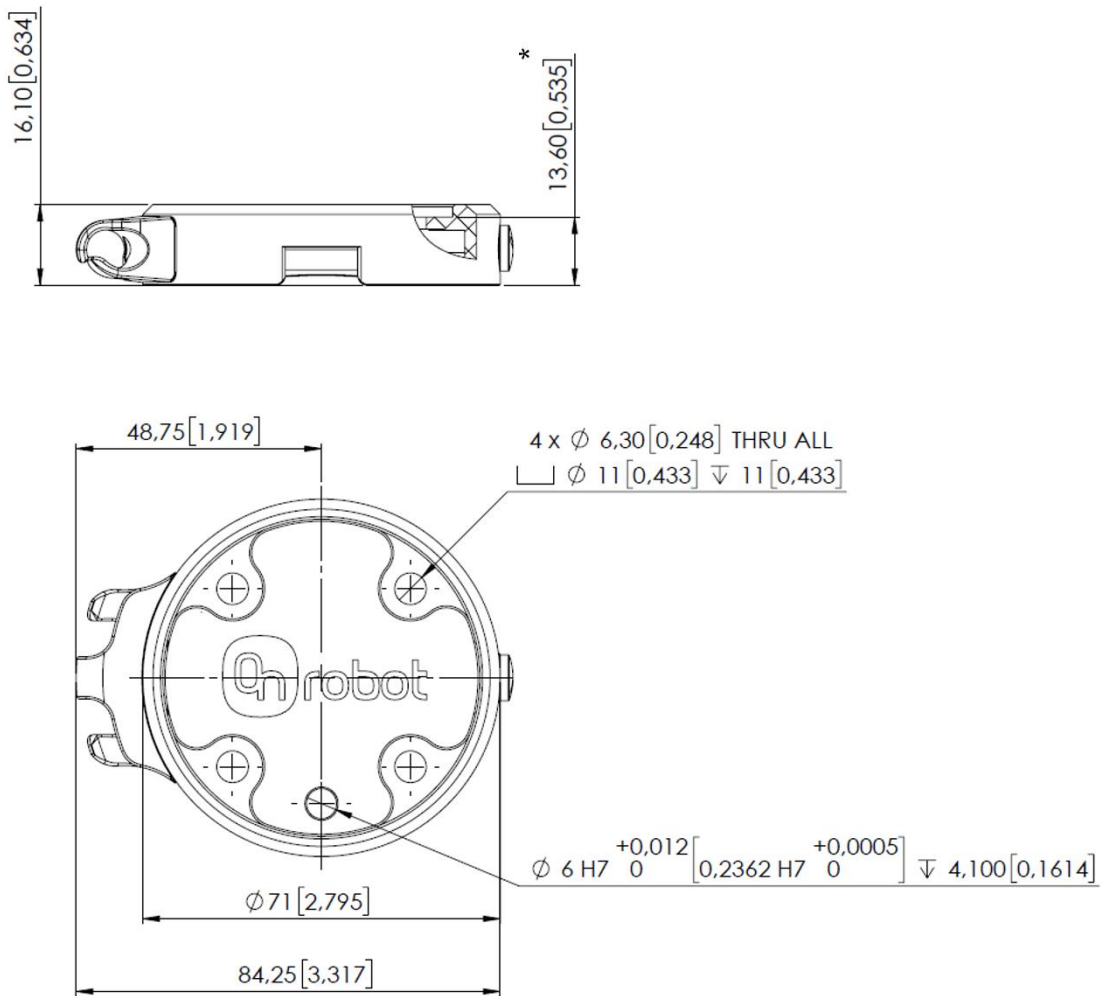
\* Siehe untenstehendes Nutzlastdiagramm

	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



**Quick Changer -  
Roboterseite**



\* Abstand von der Roboterflanschschnittstelle zum OnRobot-Werkzeug

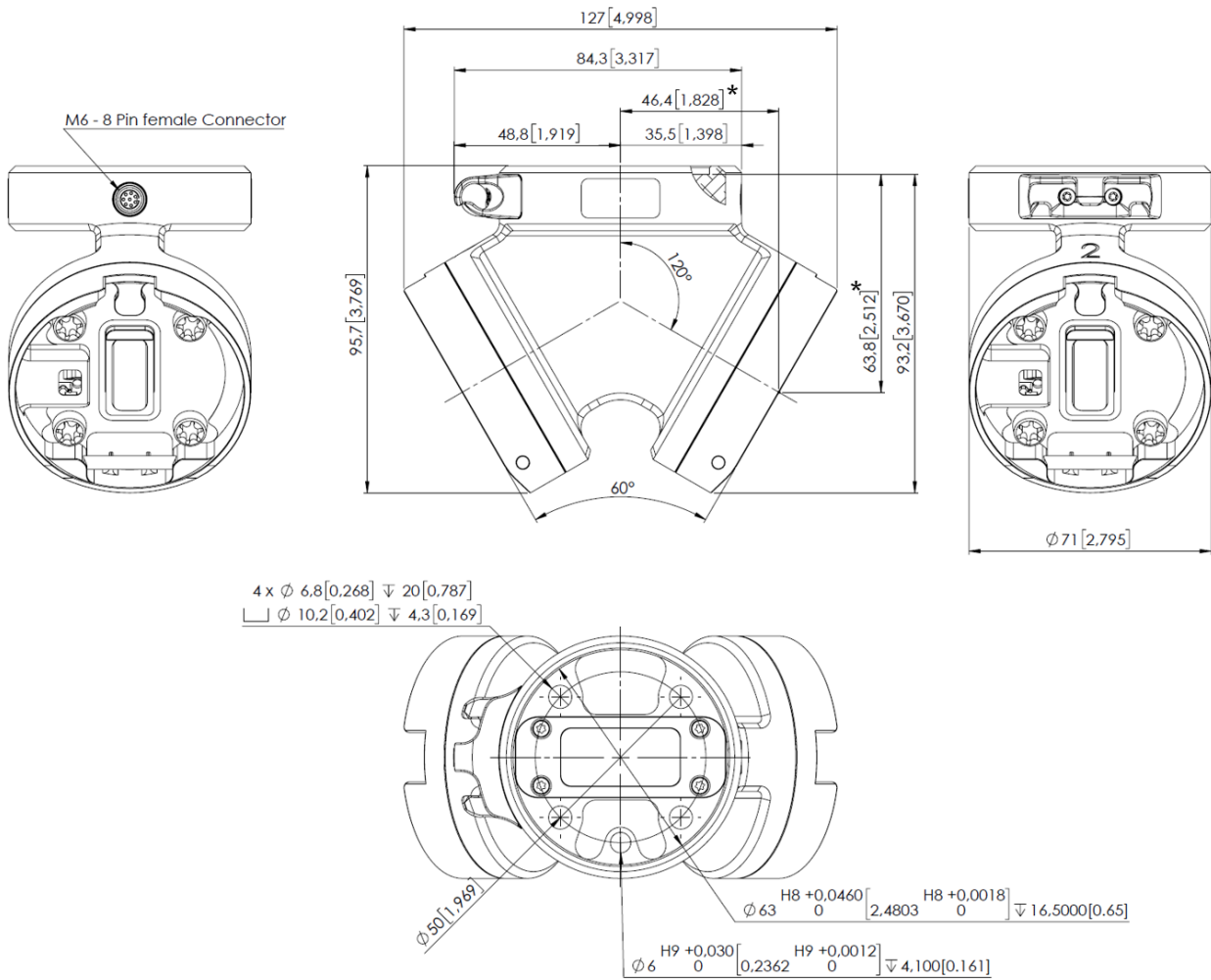
Alle Maßangaben sind in mm und [Zoll] angegeben.



**HINWEIS:**

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

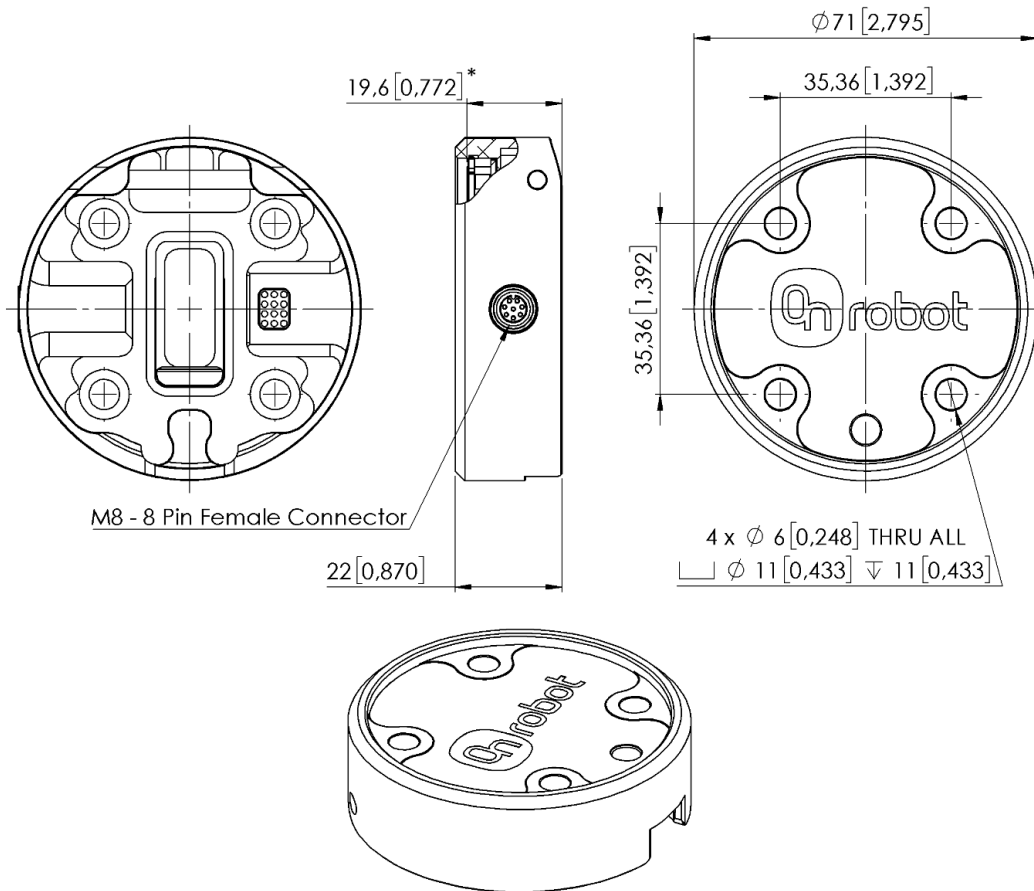
Dual Quick Changer



\* Abstand von der Roboterflanschschnittstelle zum OnRobot-Werkzeug

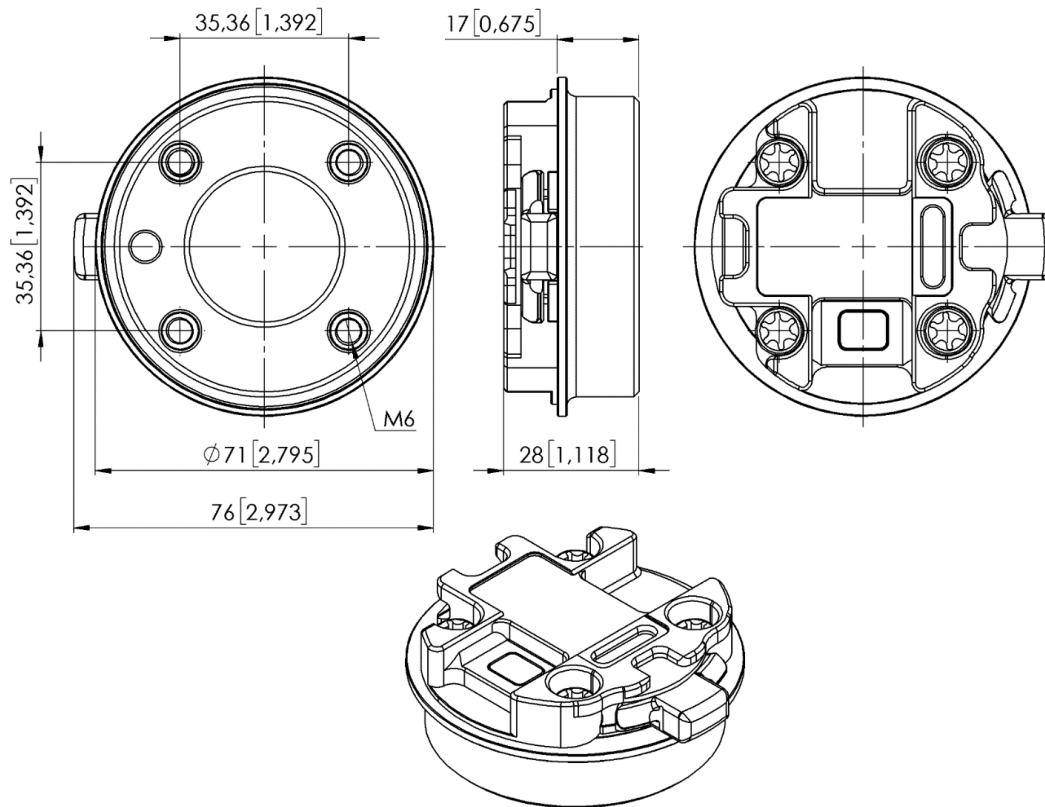
Alle Maßangaben sind in mm und [Zoll] angegeben.

**Quick Changer  
für I/O -  
Roboterseite**



\* Abstand von der Roboterflanschschnittstelle zum OnRobot-Werkzeug  
Alle Maßangaben sind in mm und [Zoll] angegeben.

**Quick Changer -  
Werkzeugseite**



Alle Maßangaben sind in mm und [Zoll] angegeben.