

Technologie brevetée

Nous offrons une gamme complète de changeurs d'outils pour robots conçus pour minimiser les temps d'arrêt sur les chaînes de montage.

Le temps de changement d'outils sur chaîne passe de quelques heures à quelques secondes.

Votre robot peut exécuter plusieurs tâches grâce à un simple changement d'outil.

Avantages

- Mécanisme de verrouillage simple et robuste.
- Possibilité de stocker les outils en position verticale ou horizontale.
- Système étanche aux pollutions extérieures.
- Pouvoir de rapprochement important.
- Verrouillage irréversible en cas de chute d'énergie.
- Choix d'énergie possible.

Données techniques

Données techniques		Modèles					
		GCR 5	GCR 30	GCR 100	GCR 250	GCR 500	GCR 1000
Masse transportable	kg	5	30	100	250	500	1000
Énergie possible		M	P	P	P, E	P	P
Force en position verrouillée	daN	60	350	1000	2000	4000	8500
Moment de flexion maxi	Nm	70	150	250	1500	3000	6500
Moment de torsion maxi	Nm	70	150	250	1500	3000	6500
Répétabilité	mm	± 0,02	± 0,02	± 0,02	± 0,02	± 0,02	± 0,02
Poids total (robot + outil)	kg	0,170	1,3	4	10,5	25	65
Capacité de rapprochement de l'outil	mm	0.7	2	3	4	5	8

Construction de la référence

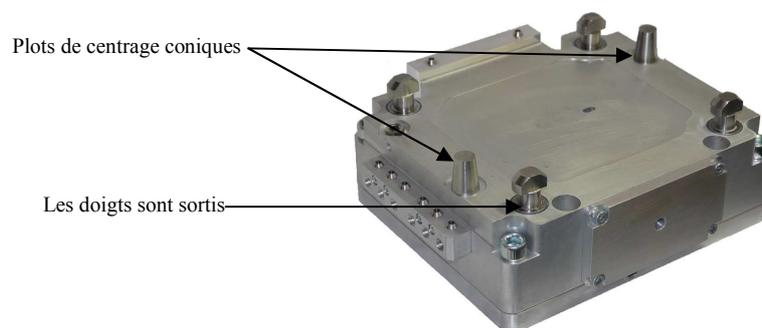
GCR	30	M	R	P	L
Modèle	Taille	Énergie	Interface	Connexion pneumatique	Connexion électrique
 GCR	5 30 100 250 500 1000	M - Manuel P - Pneumatique E - Électrique	R : Côté Robot T : Côté outil	Pneumatique P1 : passages pneumatiques M5 P2 : passages pneumatiques G1/8 P3 : passages pneumatiques G1/4 P4 : passages pneumatiques G3/8	Électrique L1 : pins, 3A/50VDC L2 : pins, 5A/250VDC L3 : pins, 13A/700VDC

Autres modèles, nous consulter

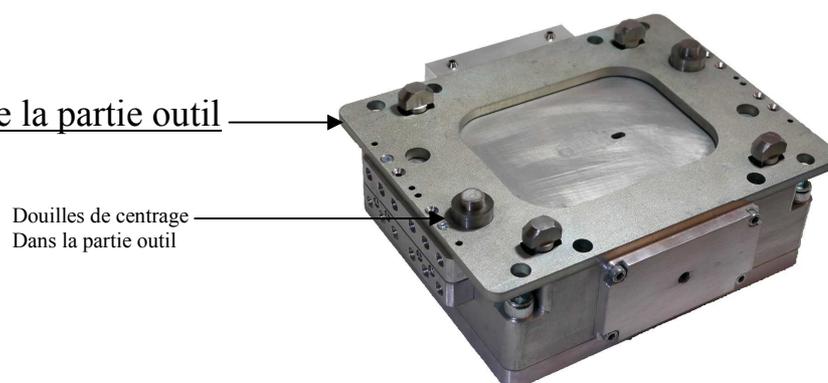


Principe de fonctionnement

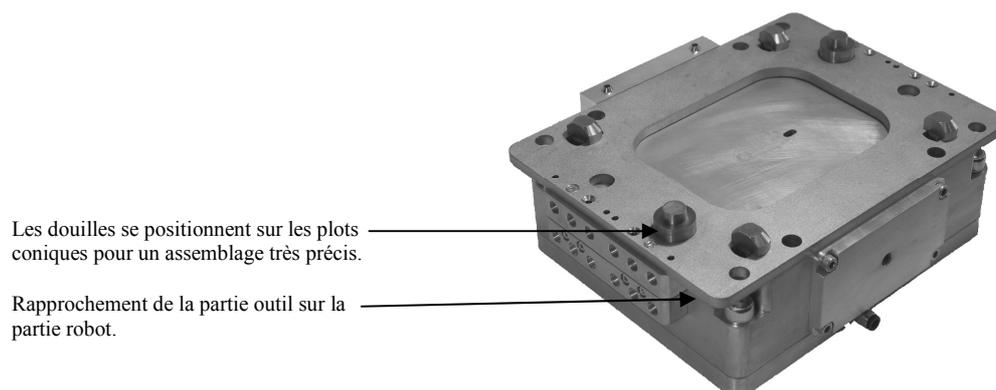
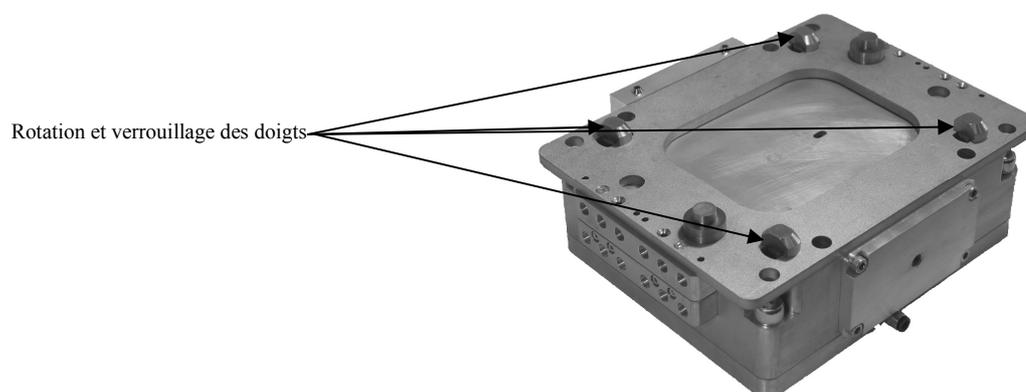
Partie robot seule



Mise en place de la partie outil



Serrage



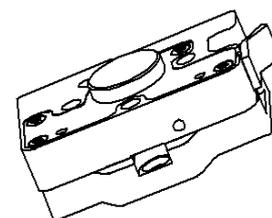
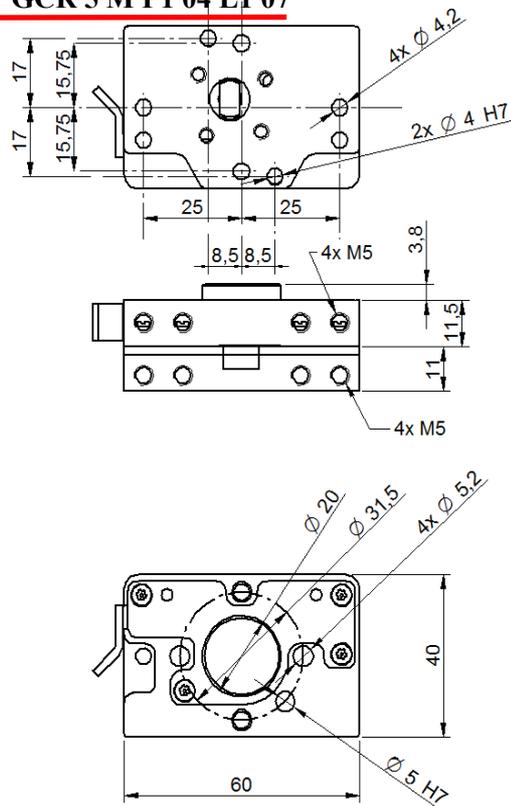
GCR 5

GCR	5	M	R	P1 04	L1 07
Modèle	Taille	Énergie	Interface	Connexion pneumatique	Connexion électrique
 GCR	5	M - Manuel	R : Côté Robot T : Côté outil	Pneumatique P1 04 : 4 passages pneu M5	Électrique L1 07 : 7 pins, 3A/50VDC

Données techniques

Données techniques		GCR 5
Masse transportable	kg	5
Énergie possible		M
Force en position verrouillée	daN	60
Moment de flexion maxi	Nm	70
Moment de torsion maxi	Nm	70
Répétabilité	mm	± 0,02
Poids total (robot + outil)	kg	0,170
Capacité de rapprochement de l'outil	mm	0.7

Encombres GCR 5 M P1 04 L1 07

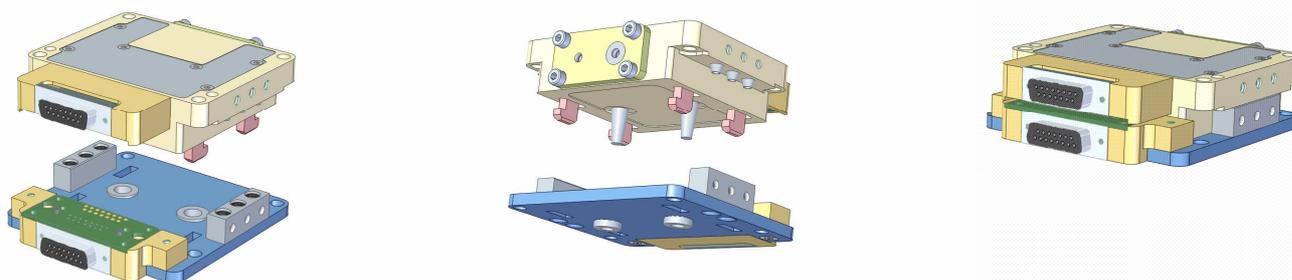


*Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.



Fichiers 2D et 3D téléchargeables sur www.sga-automation.com

GCR	30	P	R	P1 06	L1 15
Modèle	Taille	Énergie	Interface	Connexion pneumatique	Connexion électrique
 GCR	30	P - Pneumatique	R : Côté Robot T : Côté outil	Pneumatique P1 06 : 6 passages pneu M5 Sur demande G 1/4	Électrique L1 07 : 7 pins, 3A/50VDC L1 15 : 15 pins, 3A/50VDC L2 10 : 10 pins, 5A/250VDC L3 08 : 8 pins, 13A/700VDC

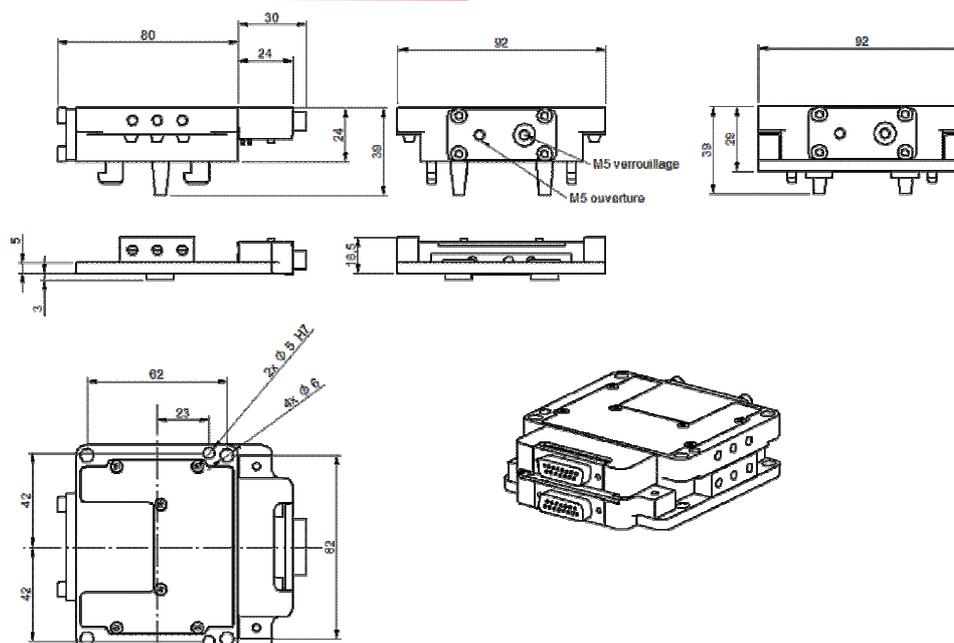


Données techniques

Données techniques		GCR 30
Masse transportable	kg	30
Énergie possible		P
Force en position verrouillée	daN	350
Moment de flexion maxi	Nm	150
Moment de torsion maxi	Nm	150
Répétabilité	mm	± 0,02
Poids total (robot + outil)	kg	1.3
Capacité de rapprochement de l'outil	mm	2



Encombres GCR 30 P1 06 L15



*Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.



GCR 100

Fichiers 2D et 3D téléchargeables sur www.sga-automation.com

GCR	100	P	R	P2 06	L1 07
Modèle	Taille	Énergie	Interface	Connexion pneumatique	Connexion électrique
 GCR	100	P - Pneumatique	R : Côté Robot T : Côté outil	Pneumatique P2 06 : 6 passages pneu G1/8 P3 06 : 6 passages pneu G1/4	Électrique L1 07 : 7 pins, 3A/50VDC L1 15 : 15 pins, 3A/50VDC L2 10 : 10 pins, 5A/250VDC L3 08 : 8 pins, 13A/700VDC

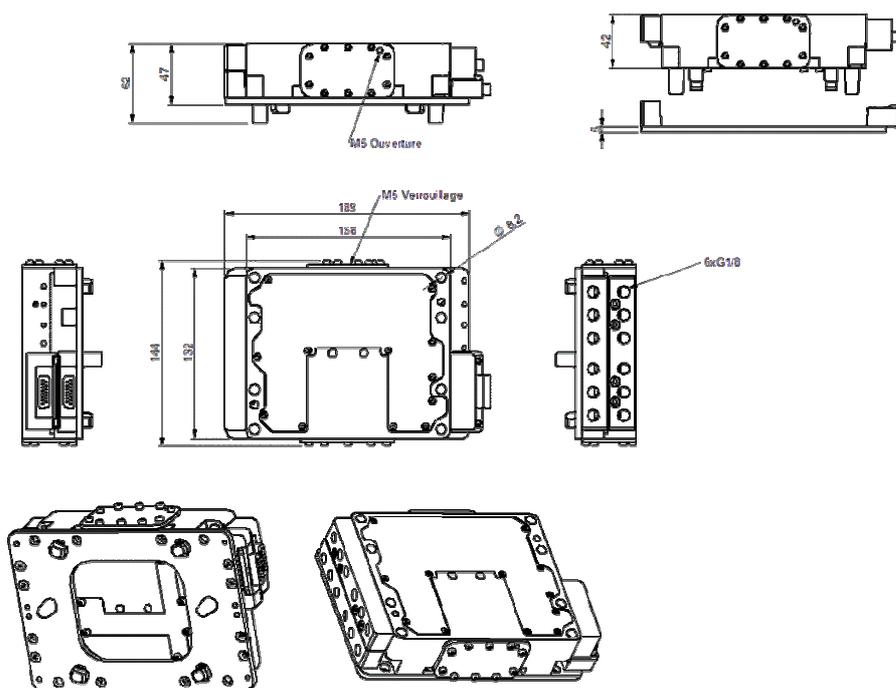


Données techniques

Données techniques		GCR 100
Masse transportable	kg	100
Énergie possible		P
Force en position verrouillée	daN	1000
Moment de flexion maxi	Nm	250
Moment de torsion maxi	Nm	250
Répétabilité	mm	± 0,02
Poids total (robot + outil)	kg	4
Capacité de rapprochement de l'outil	mm	3



Encombrements GCR 100 P2 06 L1 15



*Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.

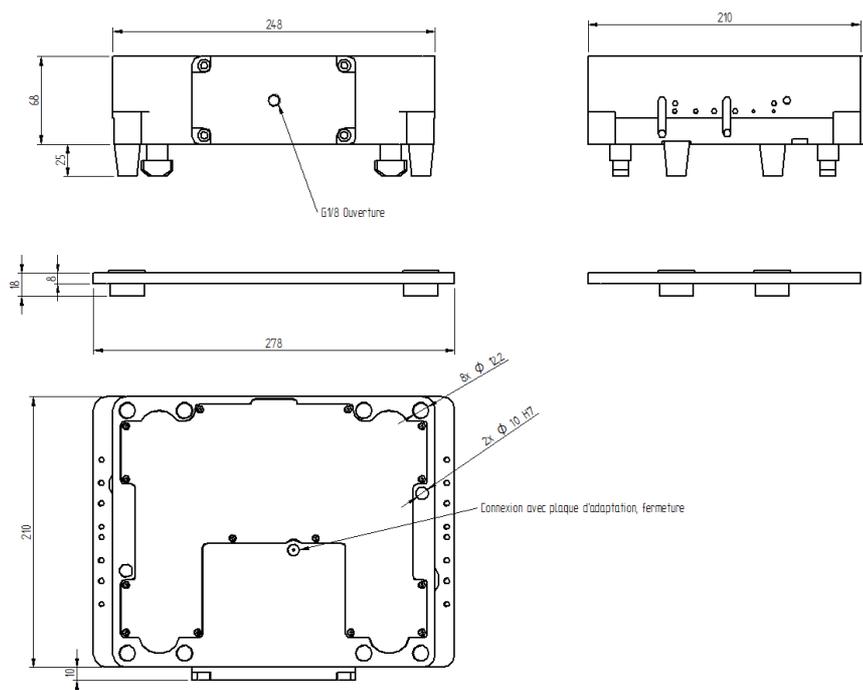
GCR 250

GCR	250	P	R	P2 06	L1 07
Modèle	Taille	Énergie	Interface	Connexion pneumatique	Connexion électrique
<p>GCR</p>	250	P - Pneumatique E - Électrique	R : Côté Robot T : Côté outil	Pneumatique P2 06 : 6 passages pneu G1/8 P3 06 : 6 passages pneu G1/4 P4 06 : 6 passages pneu G 3/8	Électrique L1 07 : 7 pins, 3A/50VDC L1 15 : 15 pins, 3A/50VDC L2 10 : 10 pins, 5A/250VDC L3 08 : 8 pins, 13A/700VDC

Données techniques

Données techniques		GCR 250
Masse transportable	kg	250
Énergie possible		P, E
Force en position verrouillée	daN	2000
Moment de flexion maxi	Nm	1500
Moment de torsion maxi	Nm	1500
Répétabilité	mm	± 0,02
Poids total (robot + outil)	kg	10,5
Capacité de rapprochement de l'outil	mm	4

Encombres GCR 250 P2 06

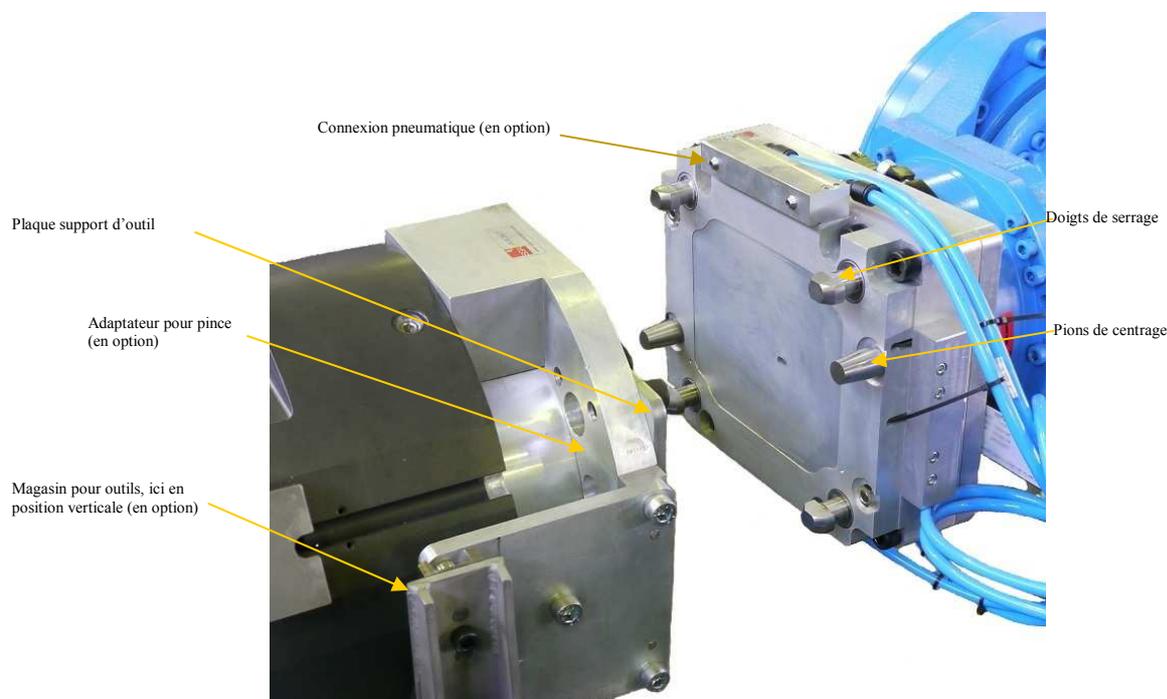


*Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.



Le GCR250 est un changeur d'outil compact et puissant à 4 doigts offrant une grande stabilité du fait de sa surface d'appui importante.

- Effort de serrage : 2000 daN
- Mécanisme totalement irréversible.
- Position du magasin horizontale ou verticale.
- Course des doigts : 5mm. L'effort de serrage est constant sur toute la course des doigts.
- La rotation des doigts se fait avant le serrage. Pas de frottement sur la plaque porte-outil, donc pas d'usure et pas de jeu.
- Charge embarquée maximum : 250Kg
- Couple de basculement statique maximum : 1500Nm
- Etanche à la poussière et aux projections.
- Equipé de 2 capteurs inductifs de 2mm de portée pour la détection de la partie outil.
- Capteurs pour le contrôle du verrouillage et du déverrouillage.
- Epaisseur totale de seulement 76mm pour les deux parties.
- Possibilité de connexions pneumatiques et électriques (jusqu'à 12 et 15).



*Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.



GCR 500

GCR	500	P	R	P2 06	L1 15
Modèle	Taille	Énergie	Interface	Connexion pneumatique	Connexion électrique
 GCR	500	P - Pneumatique	R : Côté Robot T : Côté outil	Pneumatique P2 06 : 6 passages pneu G1/8 P3 06 : 6 passages pneu G1/4 P4 06 : 6 passages pneu G 3/8	Électrique L1 07 : 7 pins, 3A/50VDC L1 15 : 15 pins, 3A/50VDC L2 10 : 10 pins, 5A/250VDC L3 08 : 8 pins, 13A/700VDC

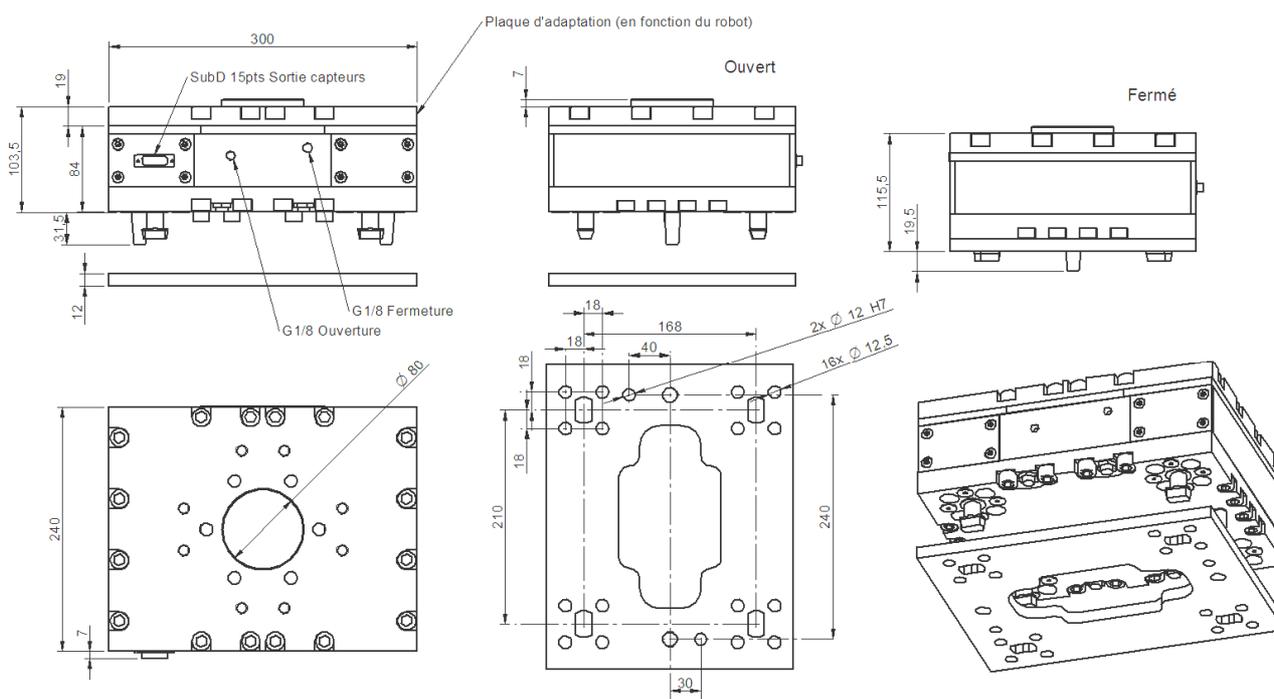


Données techniques

Données techniques		GCR 500
Masse transportable	kg	500
Énergie possible		P
Force en position verrouillée	daN	4000
Moment de flexion maxi	Nm	3000
Moment de torsion maxi	Nm	3000
Répétabilité	mm	± 0,02
Poids total (robot + outil)	kg	25
Capacité de rapprochement de l'outil	mm	5



Encombres GCR 500 P2 06



*Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.

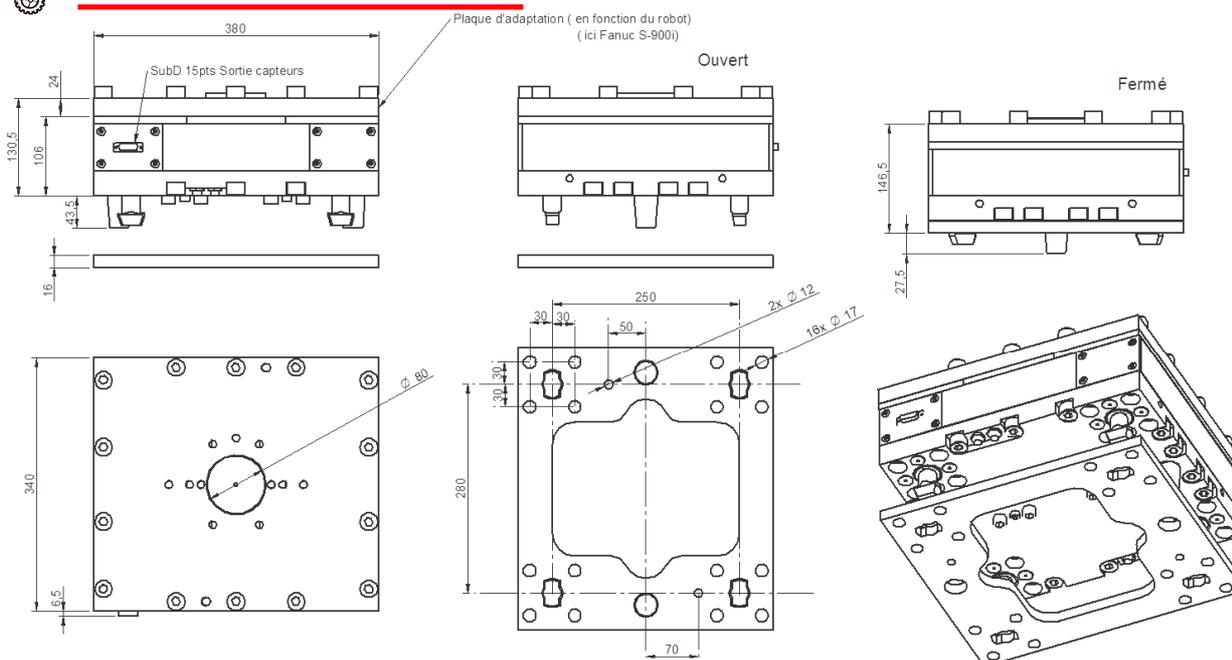
GCR 1000

GCR	1000	P	R	P2 06	L1 15
Modèle	Taille	Énergie	Interface	Connexion pneumatique	Connexion électrique
<p>GCR</p>	1000	P - Pneumatique	R : Côté Robot T : Côté outil	Pneumatique P2 06 : 6 passages pneu G1/8 P3 06 : 6 passages pneu G1/4 P4 06 : 6 passages pneu G 3/8	Électrique L1 15 : 15 pins, 3A/50VDC L2 10 : 10 pins, 5A/250VDC L3 08 : 8 pins, 13A/700VDC

Données techniques

Données techniques		GCR 1000
Masse transportable	kg	1000
Énergie possible		P
Force en position verrouillée	daN	8500
Moment de flexion maxi	Nm	6500
Moment de torsion maxi	Nm	6500
Répétabilité	mm	± 0,02
Poids total (robot + outil)	kg	65
Capacité de rapprochement de l'outil	mm	8

Encombres GCR 1000 P2 06



*Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.