

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.

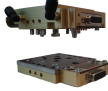
### Avantages

- 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

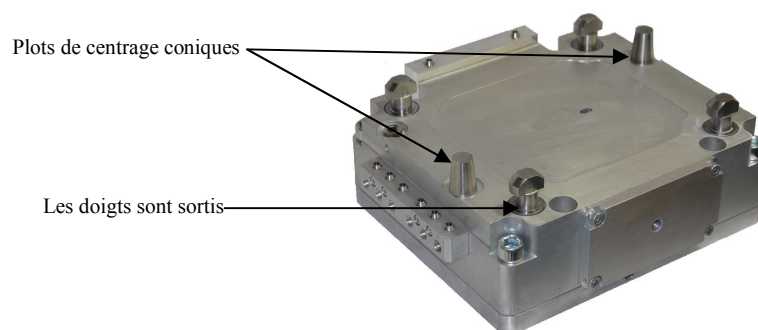
GCR	30	M	R	P	L
Modèle	Taille	Énergie	Interface	Connexion pneumatique	Connexion électrique
 GCR	5 30 100 250 500 1000	M - Manuel P - Pneumatique E - Électrique	R : Côté Robot T : Côté outil	Pneumatique P1 : passages pneumatiques M5 P2 : passages pneumatiques G1/8 P3 : passages pneumatiques G1/4 P4 : passages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

Autres modèles, nous consulter

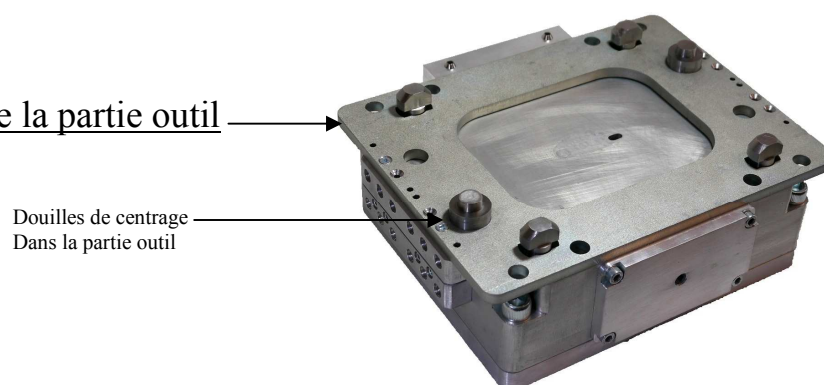


**Principe de fonctionnement**

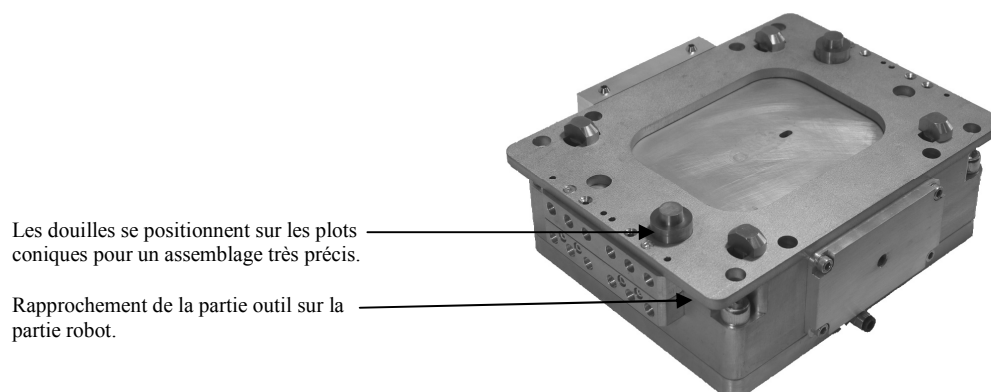
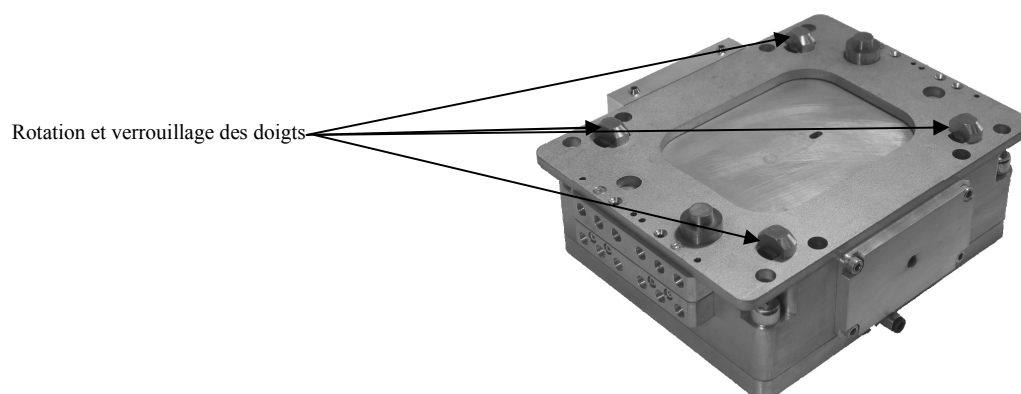
**Partie robot seule**



**Mise en place de la partie outil**



**Serrage**





### GCR 500

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

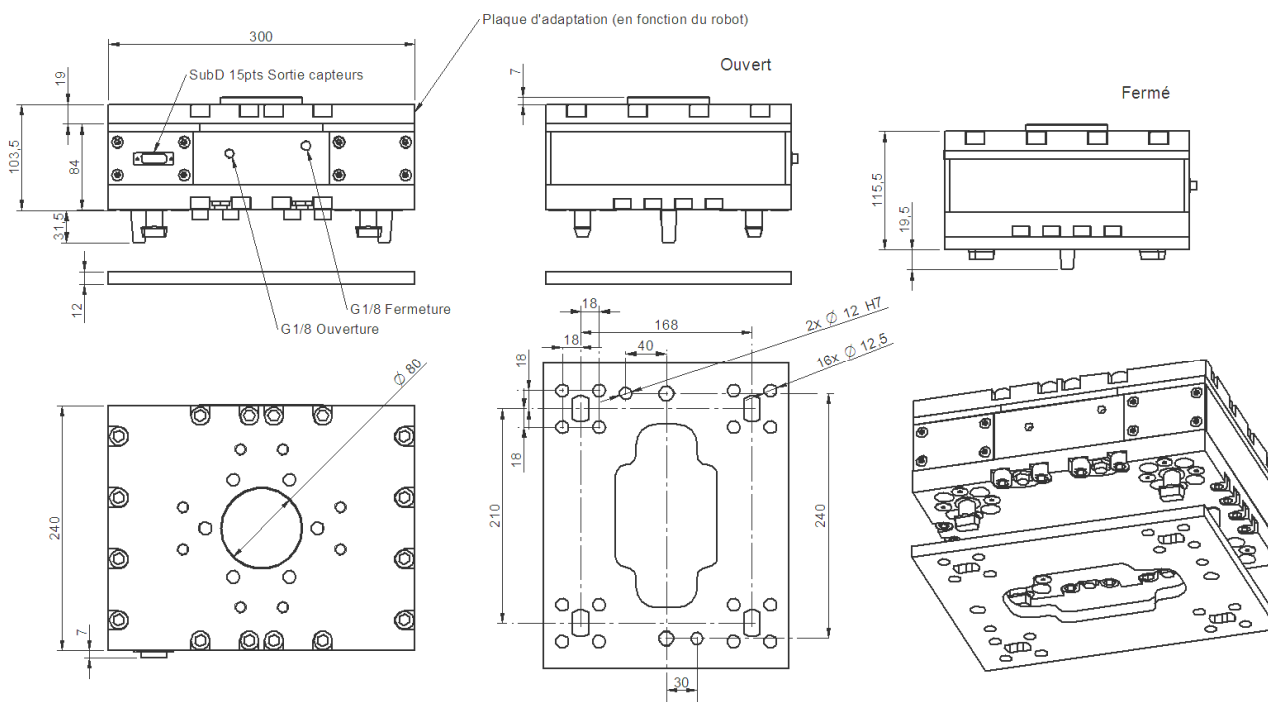


### Données techniques

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



### 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.