

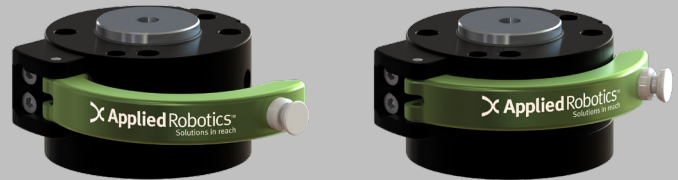
EPSILON XCHANGE™ Tool Changer

Cambio Manual EPSILON

EM es un cambio manual para cambiar los distintos útiles que se precisen en las distintas operaciones.

Ventajas:

- Simple y fácil de actuar, sin herramienta mecánicas
- Aluminio anodizado de alta resistencia
- Alta densidad energética (ratio carga / peso)
- Operación intuitiva
- Opcional de módulos de conexión

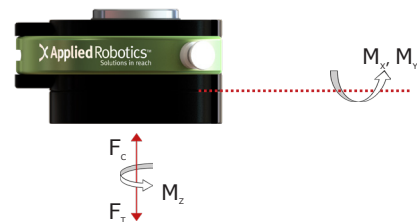


ESPECIFICACIONES

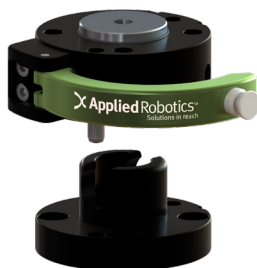
Modelo	Peso Recomendado **	Fuerza Tensil (F _T)	Fuerza Compresión (F _C)	Momento Trabajo (M _x , M _y)	Par Trabajo (M _z)	Repetibilidad	Masa Lado Robot	Masa Lado Herramienta	Fuerza Amarre	Carrera Amarre
	kg (lb)	N (lb)	N (lb)	Nm (in-lb)	Nm (in-lb)	mm (in)	kg (lb)	kg (lb)	N (lb)	mm (in)
EM040*	8 (17.6)	540 (121)	48 (11)	50 (443)	54 (478)	± 0.02 (± 0.001)	0.13 (0.29)	0.05 (0.11)	4 - 50 (0.9 - 11.2)	0 - 0.80 (0 - 0.03)
EM050	18 (39.7)	700 (157)	80 (18)	70 (620)	80 (708)	± 0.02 (± 0.001)	0.25 (0.55)	0.10 (0.22)	4 - 50 (0.9 - 11.2)	0 - 1 (0 - 0.04)
EM063	20 (44.1)	800 (180)	160 (36)	100 (885)	100 (885)	± 0.02 (± 0.001)	0.41 (0.90)	0.20 (0.44)	5 - 60 (1.1 - 13.5)	0 - 1 (0 - 0.04)
EM080	25 (55.1)	1,000 (225)	219 (49)	130 (1,151)	140 (1,239)	± 0.02 (± 0.0001)	0.74 (1.63)	0.35 (0.77)	6 - 70 (1.3 - 15.7)	0 - 1 (0 - 0.04)
EM100	40 (88.2)	1,200 (270)	377 (85)	180 (1,593)	180 (1,593)	± 0.02 (± 0.001)	1.30 (2.87)	0.55 (1.21)	8 - 80 (1.8 - 18.0)	0 - 1 (0 - 0.04)
EM125	52 (114.6)	2,000 (450)	626 (141)	320 (2,832)	300 (2,655)	± 0.02 (± 0.001)	2.80 (6.17)	1.20 (2.65)	10 - 100 (2.2 - 22.5)	0 - 1 (0 - 0.04)

* No opción de módulos para utilidades auxiliares

** Basado en una aceleración de 1 G



INFORMACIÓN DE PRODUCTO



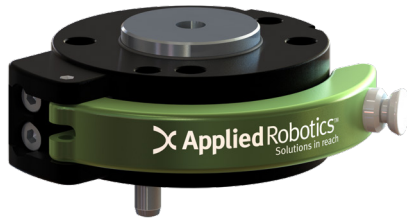
El cambio manual XCHANGE™ de Applied Robotics, Inc permite la conexión / desconexión de los diferentes útiles en función de la aplicación. La leva superior implica una simple y eficaz manera para acoplar / desacoplar los útiles de manera manual, evitando el tener que utilizar herramienta mecánicas.



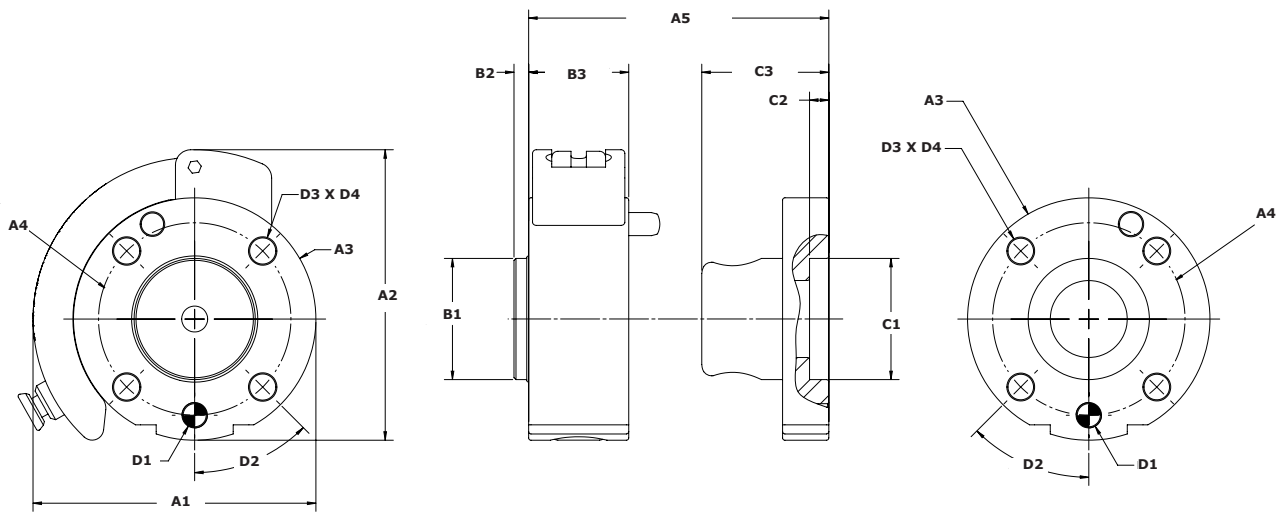
Applied Robotics™
Solutions in reach

INFORMACIÓN DE PRODUCTO

UNIDAD LADO ROBOT



UNIDAD LADO HERRAMIENTA



MODELO	Dimensiones Generales					Dimensiones Lado Robot			Dimensiones Lado Herramienta			Brida de Fijación				
	A1	A2	A3	A4	A5	B1	B2	B3	C1	C2	C3	D1	D2	D3	D4-A	D4-B
EM040	57 (2.24)	62.5 (2.46)	50 (1.97)	40 (1.57)	32 (1.26)	25 (0.98)	3.8 (0.15)	22 (0.87)	25 (0.98)	5 (0.20)	28 (1.10)	6 (0.24)	45°	4	M5	M8
EM050	73.3 (2.89)	75.6 (2.98)	63 (2.48)	50 (1.97)	38 (1.50)	31.5 (1.24)	3.8 (0.15)	26 (1.02)	31.5 (1.24)	5 (0.20)	33 (1.30)	6 (0.24)	45°	4	M6	M8
EM063	90 (3.54)	87.24 (3.43)	80 (3.15)	63 (2.48)	45 (1.77)	40 (1.57)	3.8 (0.15)	32 (1.26)	40 (1.57)	5 (0.20)	38.5 (1.52)	6 (0.24)	45°	4	M6	M8
EM080	110 (4.33)	113.5 (4.47)	100 (3.94)	80 (3.15)	47 (1.85)	50 (1.97)	3.8 (0.15)	32 (1.26)	50 (1.97)	6 (0.24)	39 (1.54)	8 (0.31)	30°	6	M8	M10
EM100	147 (5.39)	140 (5.51)	125 (4.92)	100 (3.94)	50 (1.97)	63 (2.48)	3.8 (0.15)	35 (1.38)	63 (2.48)	6 (0.24)	41 (1.61)	8 (0.31)	30°	6	M8	M10
EM125	174 (6.85)	180 (7.09)	160 (6.30)	125 (4.92)	70 (2.76)	80 (3.15)	3.8 (0.15)	50 (1.97)	80 (3.15)	8 (0.31)	64 (2.52)	8 (0.31)	30°	8	M10	M12

* Las dimensiones están en mm (pulgadas)

** El interface de la unidad lado herramienta al útil, se puede realizar bien a través de la propia unidad lado herramienta (ISO 9409-1 especificación, D4-A) o bien en la propia unidad lado herramienta (D4-B).

*** Todas las dimensiones son descriptivas y sujetas a modificaciones. Se reserva el derecho de realizar modificaciones sin notificación previa.

JKE
ROBOTICS
Desde 1999

JKE Robotics, S.L
Abanico de Plentzia, 176
48620 PLENTZIA (Bizkaia) SPAIN
Tel. (+ 34) 94 677 57 30
e-mail: info@jkerobotics.com
www.jkerobotics.com



Applied Robotics, Inc.
648 Saratoga Road, Glenville, NY 12302 USA
Tel: +1 518 384 1000
www.appliedrobotics.com
info@appliedrobotics.com

