

Système de bridage rapide main-robot «QL»

Principe général valable pour tous les modèles

Pour permettre le changement rapide des systèmes de préhension, les systèmes de bridages rapides assemblent les mains de préhension au robot. L'un des 2 éléments de bridage rapide reste à demeure sur le robot, tandis que le 2^e élément est assemblé de manière fixe au préhenseur.

La pose définitive sur le robot s'effectue par l'assemblage des deux éléments.

Propriétés des systèmes de bridage rapide de main de préhension "QL"

Grâce à une construction mûrie clairement focalisée sur l'aptitude pratique, ce système de bridage rapide allie maniement simple et rapide et sécurité maximale.

Ce système assure

- La sécurité: Les jonctions restent solides, même après de fortes sollicitations et le changement fréquent de préhenseurs. Dans le cas du modèle midi (Ø90) l'élément côté robot est muni de clapets.
- La rapidité: Quand une nouvelle main de préhension doit être montée sur le robot, l'indexation est respectée pour qu'un minimum de temps soit nécessaire pour le réajustement après chaque changement de préhenseur.
- De faibles coûts grâce à la poursuite d'un objectif précis: Réduire au maximum le temps d'arrêt nécessaire des machines.

Élément femelle côté préhenseur



Élément mâle avec clapets d'obturation (modèle MIDI) côté robot



• Equipement complet pour des temps d'arrêt machine des plus brefs et sécurité maximale

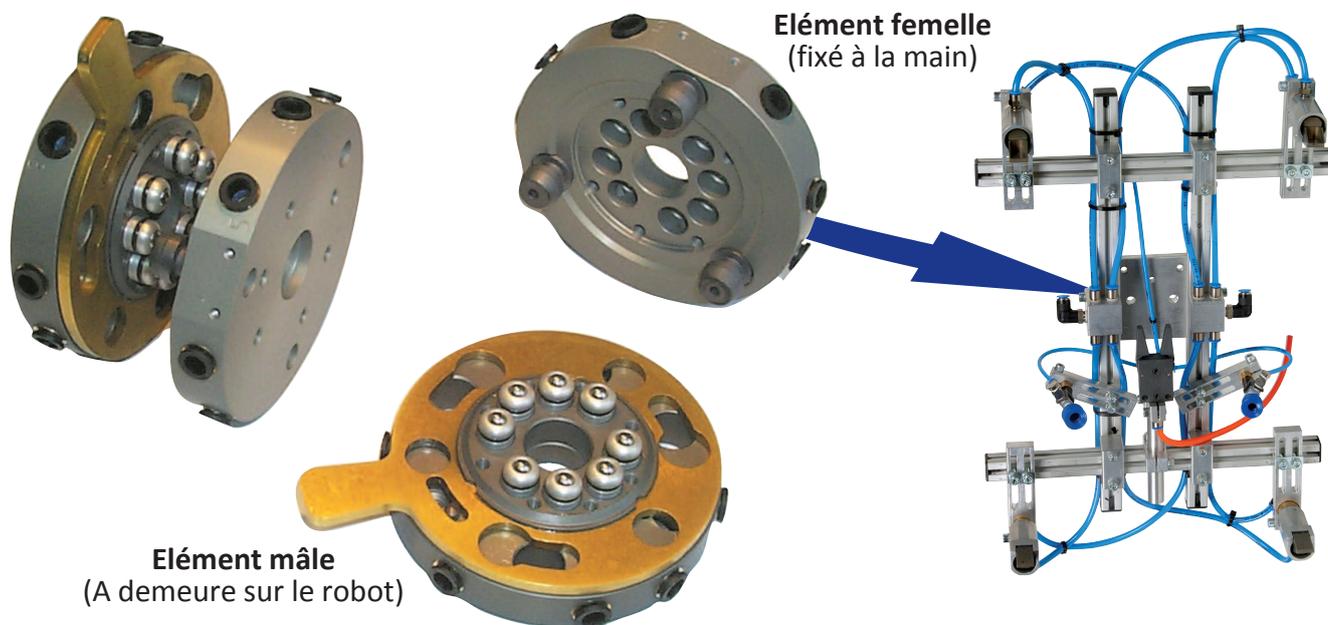
Le système de bridage rapide «QL»

Un équipement complet marque des points avec encore plus de rapidité et de sécurité:

- La jonction **mécanique** et **pneumatique** s'effectue en **une seule opération** avec comme résultat : Les systèmes de préhension peuvent être encore plus rapidement changés et le temps d'arrêt des machines est encore plus bref.
- Etant donné que les raccords pneumatiques sont toujours occupés, l'affectation correcte de l'alimentation en air comprimé et en vide est assurée lors du changement des systèmes de préhension.
- Dans le cas du modèle MIDI si une main est découplée du robot, alors que l'air comprimé n'a pas été coupé, **les clapets d'obturation** empêchent tout risque que la main de préhension découplée soit fortement éjectée et blesse éventuellement quelqu'un.

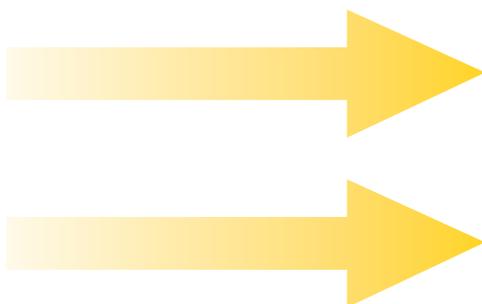
Système de bridage rapide main-robot «QL»

BRIDAGES RAPIDES / ROBOTS - MAINS DE PRÉHENSION



2 ENSEMBLES COMPLETS :	PETITS MODÈLES : MIDI		GRANDS MODÈLES : MAXI	
	Mâle	Femelle	Mâle	Femelle
Mâle/Femelle	Mâle	Femelle	Mâle	Femelle
Référence	QLRD-Midi*	QLGD1-Midi	QLRD-Maxi	QLGD1-Maxi
Force de levage (max.)	400 N	400 N	1000 N	1000 N
Couple de rotation (max.)	100 Nm	100 Nm	250 Nm	250 Nm
Couple de torsion (max.)	50 Nm	50 Nm	250 Nm	250 Nm
Répétabilité	±0,025 mm	±0,025 mm	±0,025 mm	±0,025 mm
Connection air	8 x ø 6 mm	8 x ø 6 mm	10 x G 1/4"	10 x G 1/4"
Air comprimé / vide	6 Bar/ -1 Bar	6 Bar/ -1 Bar	6 Bar/ -1 Bar	6 Bar/ -1 Bar
Poids	410 g	225 g	1200 g	900 g
Prix unitaire HT €	279,00	139,00	599,00	299,00

* avec clapets d'obturation



ASSEMBLAGE :

1. Assembler les 2 parties
 2. Tourner la languette en position fermée
- Le montage est terminé!**

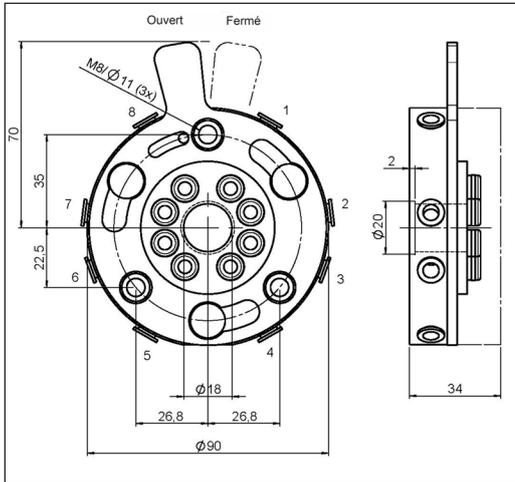
LES AVANTAGES :

- Convient à tous types de robots
- Pratique et universel - 8 ou 10 raccords vide/air, raccords électriques en option
- Qualité d'ORIGINE - Fabriqué en EUROPE
- Robustesse et fiabilité garanties
- Répétabilité assurée (la main est toujours réindexée de la même manière)

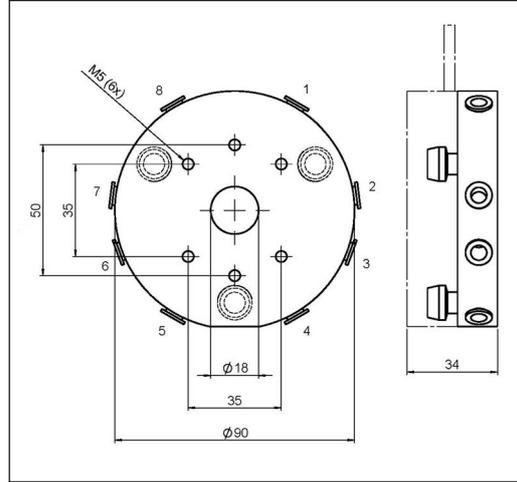
Système de bridage rapide main-robot «QL»

DIMENSIONS

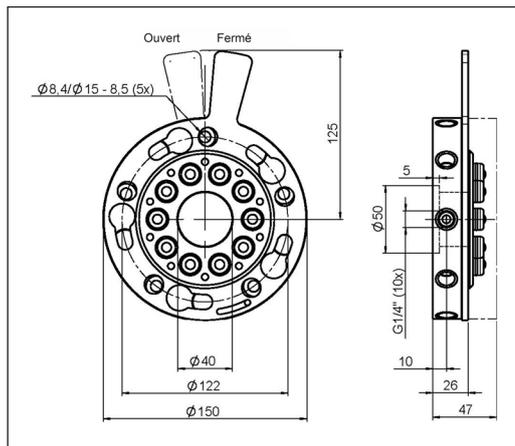
QLRD-MIDI



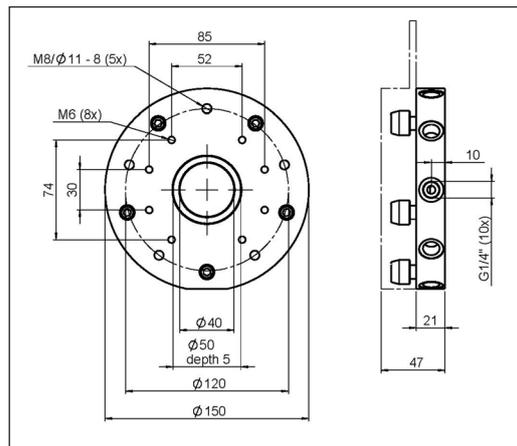
QLGD1-MIDI



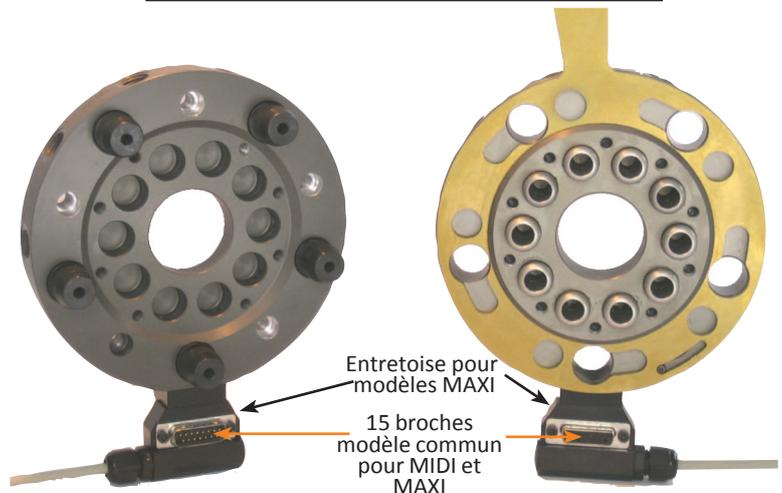
QLRD-MAXI



QLGD1-MAXI



CONNEXIONS ÉLECTRIQUES



Référence	Désignation	P.U. HT €
021035	Connexion femelle	60,00
021036	Connexion mâle	60,00
021039	Entretoise	9,50