



# データシート

クイック ONROBOT チェンジャー

v1.2

## 1. データシート

### 1.1. クイック OnRobot チェンジャー

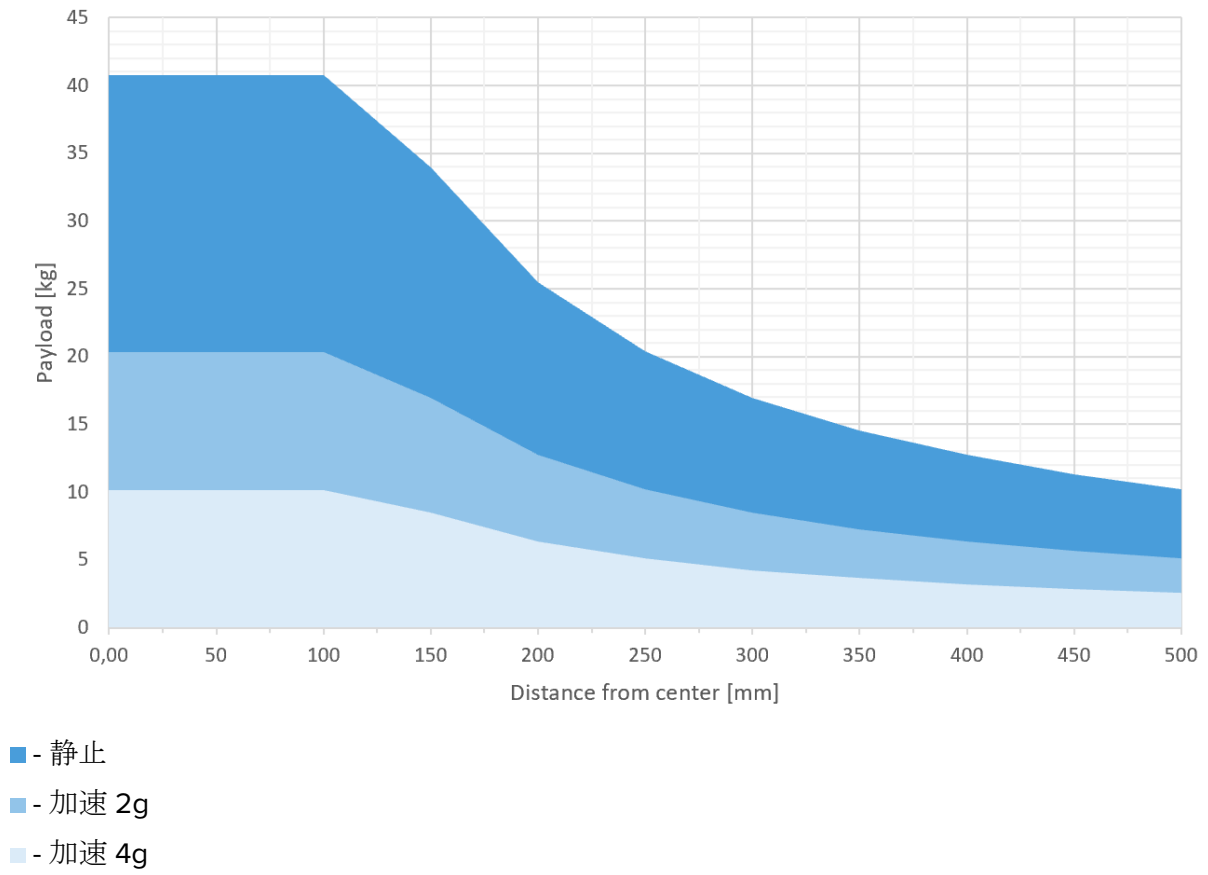
指定されていない場合、データは複数の異なるクイック OnRobot チェンジャーのタイプ/側の組み合わせを表します。

技術データ	最小	標準	最大	単位
許容される力*	-	-	400*	[N]
許容されるトルク*	-	-	50*	[Nm]
定格の有効荷重*	-	-	20*	[kg]
	-	-	44	[ポンド]
再現精度	-	-	±0.02	[mm]
IP 分類	67			
動作寿命 (ツール交換)	-	5,000	-	[サイクル]
動作寿命 (ロボット動作)	10	-	-	[100 万サイクル]

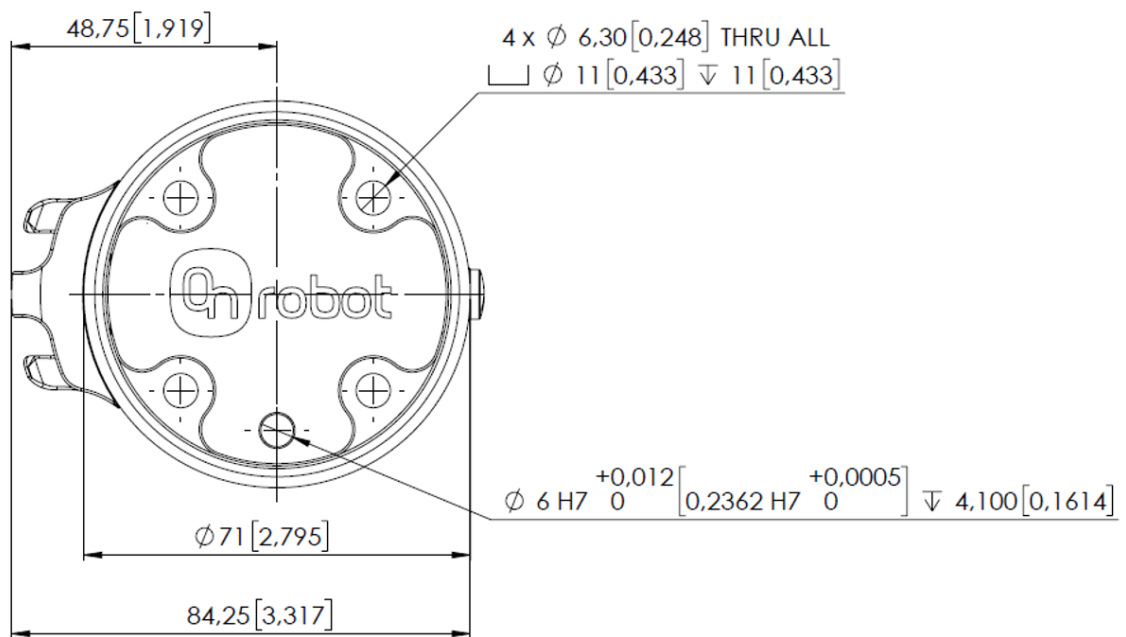
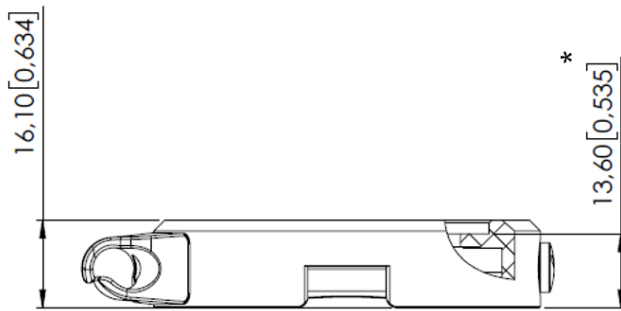
\* 下の負荷容量のグラフを参照してください。

	クイック OnRobot チェンジャー	I/O 用のクイック OnRobot チェンジャー	デュアルクイック OnRobot チェンジャー	クイック OnRobot チェンジャー - ツール側	単位
重量	0.06	0.093	0.41	0.14	[kg]
	0.13	0.21	0.9	0.31	[ポンド]
寸法	機械的寸法のセクションを参照				

### 負荷容量



## 1.2. クイック OnRobot チェンジャー - ロボット側



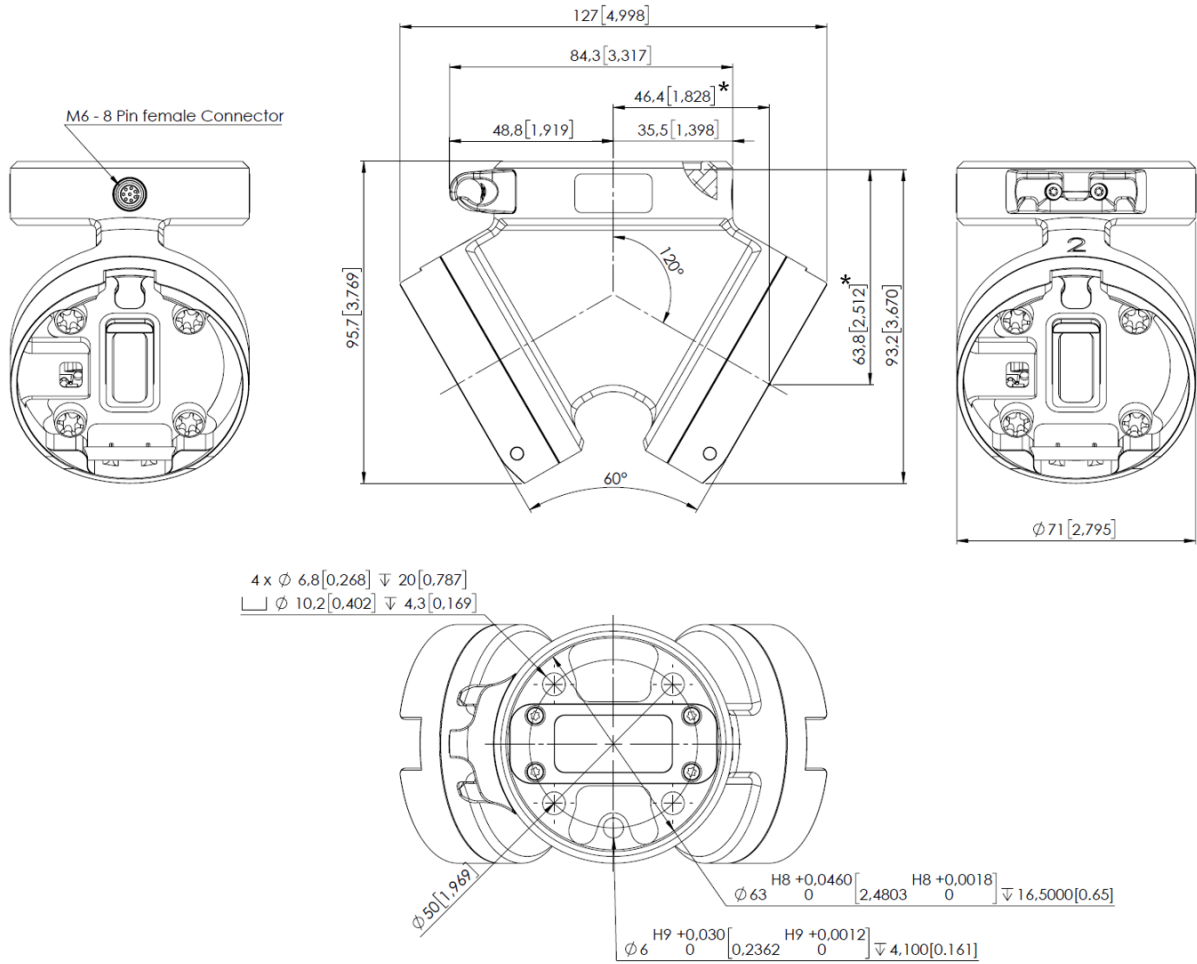
\* ロボットフランジインターフェイスから OnRobot ツールまでの距離です。  
寸法はすべて mm と[inches]で表記されています。



**メモ:**

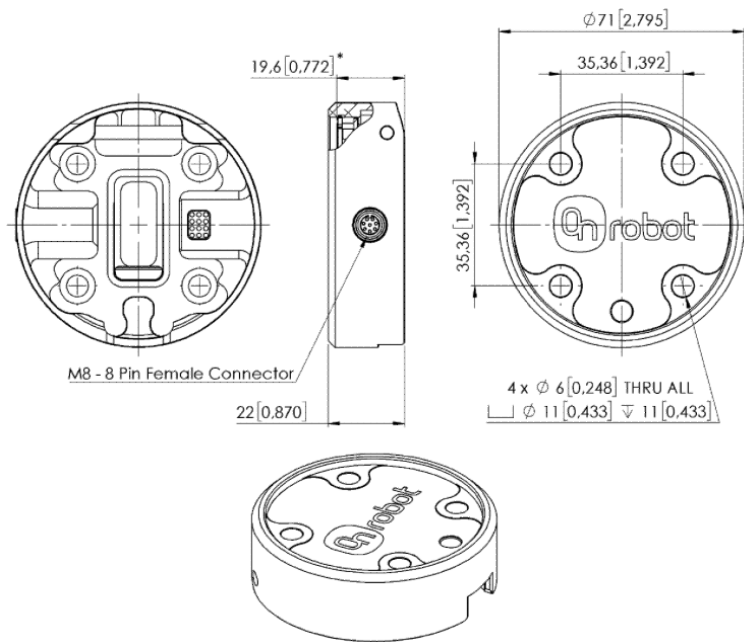
ケーブルホルダー（左側）は、長い（5メートル）ケーブルでのみ必要です。

### 1.3. デュアルクイック OnRobot チェンジャー



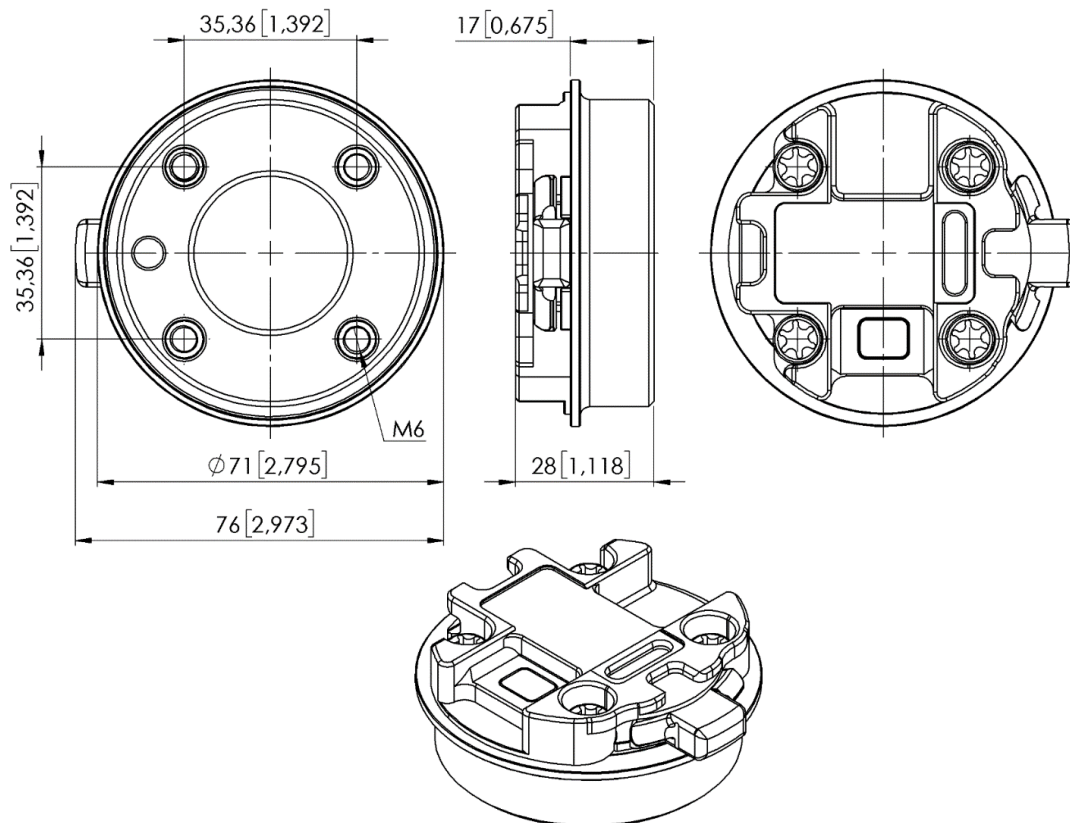
\* ロボットフランジインターフェイスから OnRobot ツールまでの距離です。  
寸法はすべて mm と[inches]で表記されています。

## 1.4. I/O 用のクイック OnRobot チェンジャー - ロボット側



\* ロボットフランジインターフェイスから OnRobot ツールまでの距離です。  
寸法はすべて mm と[inches]で表記されています。

## 1.5. クイック OnRobot チェンジャー - ツール側



寸法はすべて mm と[inches]で表記されています。