

Con cambio automático de herramienta



Sistema de atornillado Pick & Place

SEV-P

Sistema de atornillado
Pick & Place con cambio
automático de herramienta

SEV-P

+ **Modelo SEV-P** – Husillo atornillador para aplicación Pick & Place con tecnología de vacío y sistema automático de cambio de herramienta para una gran variedad de elementos de fijación

Características

- + Cambio de herramientas totalmente automático

- + Posibilidad de utilizar cualquier número de herramientas intercambiables

- + Función Pick & Place para cualquier elemento de unión

- + Tecnología de atornillado estándar de WEBER con controladores C30S y C50S

- + Brida según ISO 9409-1-50-4-M6 (brida de adaptación opcional también para otros robots)

- + Con tecnología de vacío para lugares de atornillado de difícil acceso

- + Carro opcional para robots de seguimiento no controlados por fuerza



Con la máxima flexibilidad de herramientas

Datos técnicos

Serie	SEV-P10	SEV-P30	SEV-P60
Par de giro [Nm]	1 - 10	3 - 30	6 - 60
Velocidad de rotación máx. [rpm]	2.500	1.500	850
Peso con carro [kg]	3,8 - 5	7,4 - 10	18 - 19
Peso sin carro [kg]	2,8 - 4	5,4 - 8	13 - 14
Longitud máx. de herramienta [mm]	130	180	130
Herramienta hexagonal	6,35 = 1/4"	8 = 5/16"	11,2 = 7/16"
Carrera (subcarrera) [mm]	50	50	125
Presión máxima de trabajo [bar]	5	5	5

Proceso de cambio

- 1** El robot desbloquea el asiento de la herramienta
- 2** La herramienta se acopla
- 3** La herramienta se transfiere