

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