

**CAMBIA UTENSILI DIN/ISO  
SERIE TK**



KipCUT.pdf  
Edizione 12-00

**Caratteristiche**

- Per un cambio rapido e senza problemi di utensili e pinze su robot o portali, con carico massimo fino a 1000 kg.
- Trasmissione di segnali elettrici tramite contatti a molla

**Principio funzionamento**

Il meccanismo di bloccaggio del cambio utensili è realizzato mediante sfere. Le sfere vengono spinte nel proprio solco tramite uno speciale cono.

In caso di caduta di pressione, una molla integrata nel vano del pistone garantisce la posizione delle sfere nel solco. Il sistema è completo di una piastra di copertura a molla che protegge dallo sporco il meccanismo di asservimento d'interdizione.

La trasmissione dei segnali è assicurata da contatti a molla che evita la piegatura dei contatti. I contatti sono ad innesto, in caso di usura possono pertanto essere sostituiti singolarmente con estrema semplicità. Questo sistema garantisce un'elevata durata e sicurezza della trasmissione dei segnali.

**Opzioni**

- Esecuzione speciale con protezione contro spruzzi d'acqua
- Trasmissione segnali con protezione IP 65
- Cambio utensili con passaggio interno
- Cambio utensili in acciaio legato per il settore farmaceutico, medico ed alimentare

**Esempio d'ordine:** TK - 40 - R

- TK = Tipo
- 40 = Grandezza
- R = Lato robot
- T = Lato utensile

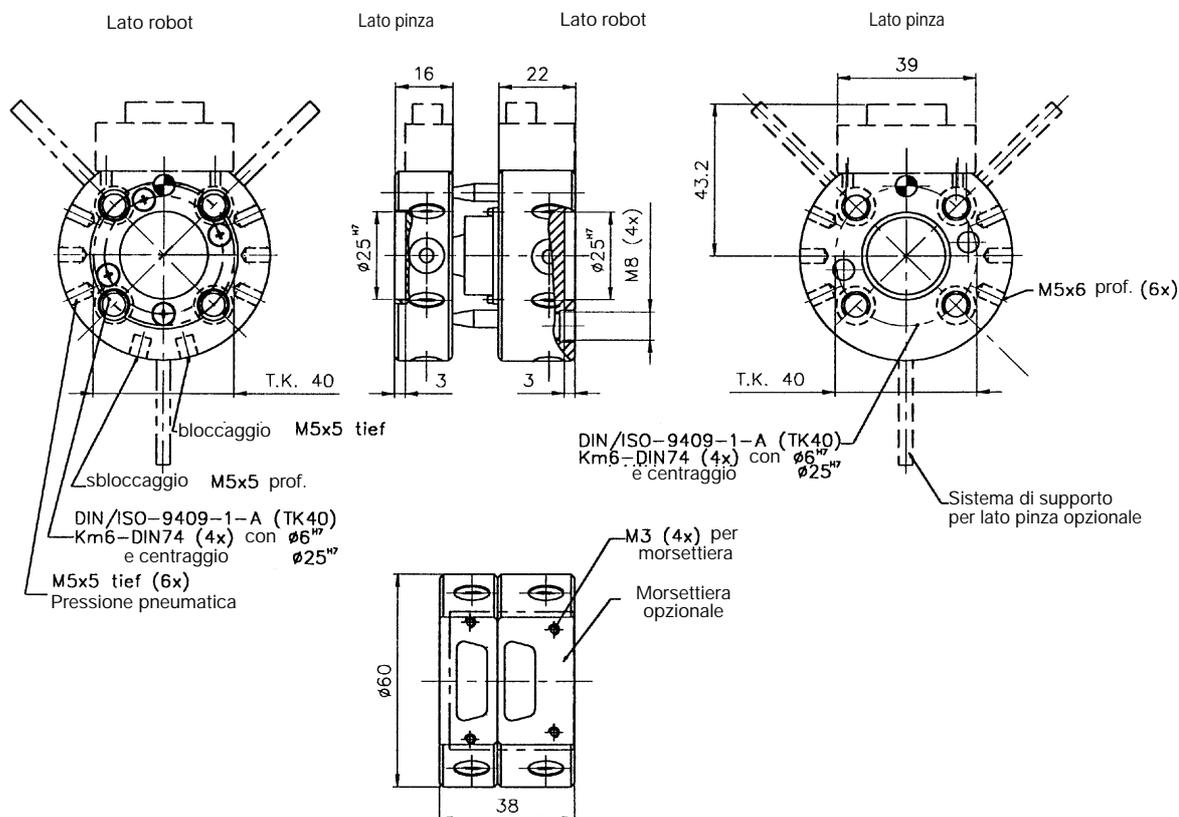
Contatti elettrici disponibili su richiesta  
(vedere dati tecnici)

**Dati tecnici**

Serie TK tipo		40	50	80	125	160
Diametro	[ mm]	60	85	140	158	200
Peso	[kg]	0,28	0,82	3,1	6	10
Carico statico max. ammissib.						
FZ	[N]	900	3340	8900	30000	35500
Mz	[Nm]	29	136	1000	2000	2825
Mx, My	[Nm]	14	54	680	2000	2825
Ripetibilità max assi x, y, z	[mm]	< 0,025	< 0,025	< 0,025	< 0,05	< 0,05
Pressione pneumatica	[bar]	6	6	6	6	6
Trasmissione elettrica (opzionale)		15 poli Sub-D(HD)/3A	15 poli Sub-D(HD)/3A	12 - 38 poli	12 - 38 poli	12 o 24 pol. IP 65
Trasmissione Pneumatica		M5 (6x)	GT/8 NPT (8x)	M5 (6x)	3/8 NPT (8x)	3/8 NPT (8x)
Carico consigliato lungh.<500m	[kg]	max. 3	3 - 12	12 - 60	60/150	60 - 150

TIPO TK 40

Cambia utensili DIN/ISO  
Dati tecnici



<b>Serie TK tipo</b>		<b>40</b>
Diametro	[mm]	60
Peso	[kg]	0,28
Carico statico max ammissibile		
FZ	[N]	900
Mz	[Nm]	29
Mx, My	[Nm]	14
Ripetibilità max assi x, y, z	[mm]	< 0,025
Pressione pneumatica	[bar]	6
Trasmissione elettrica (opzionale)		15 pol.Sub-D(HD)/3A
Trasmissione pneumatica		M5 (6x)
Carico consigliato lungh.<200m	[kg]	max. 3

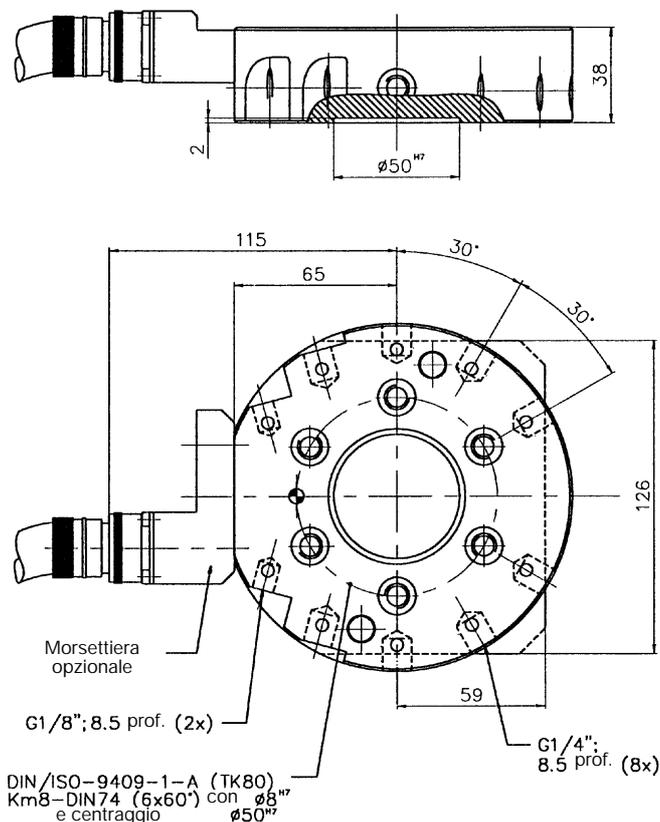
Immediatamente impiegabili sui seguenti robot

ABB IRB 1400
ABB IRB1400H
ABB IRB 2400L
Motoman SK 16/6
Motoman SK 16
Stäubli RX 90



TIPO TK 80 - LATO PINZA

Cambia utensili DIN/ISO  
Dati tecnici



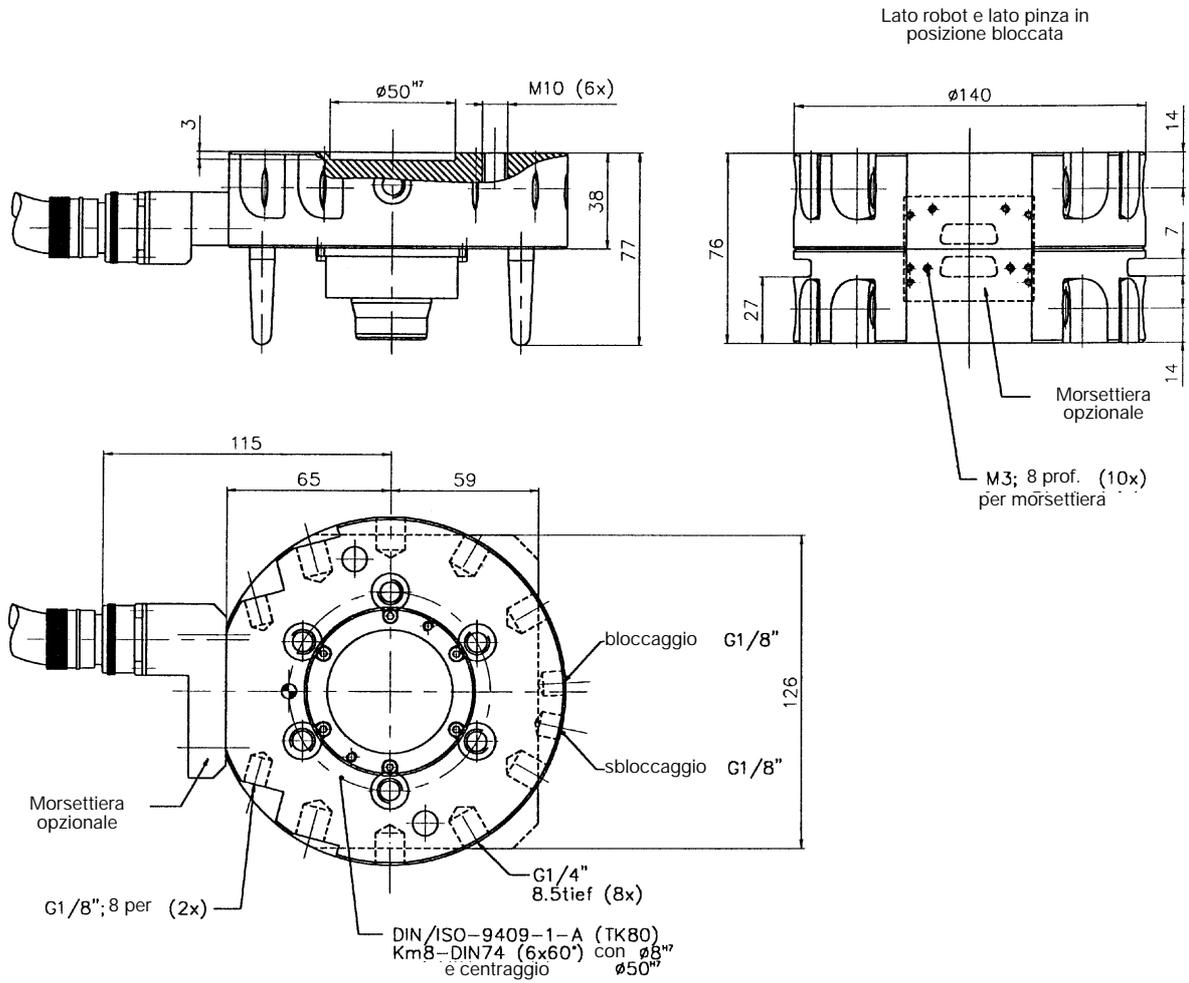
<b>Serie TK tipo</b>		<b>80</b>
Diametro	[mm]	140
Peso	[kg]	3,1
Carico statico max. ammissibile		
FZ	[N]	8900
Mz	[Nm]	1000
Mx, My	[Nm]	680
Ripetibilità max assi x, y, z	[mm]	< 0,025
Pressione pneumatica	[bar]	6
Trasmissione elettrica (opzionale)		12 - 38 poli
Trasmissione Pneumatica		M 5 (6x)
Carico consig. lungh.<500mm	[kg]	12 - 60

Immediatamente impiegabili sui seguenti robot

KUKA KR 30/1
Motoman SK 45
Stäubli RX 170
Disponibile con flangia opzionale DIN/ISO per:
ABB IRB 4400-45
ABB IRB 4400-60

TIPO TK 80 - LATO ROBOT

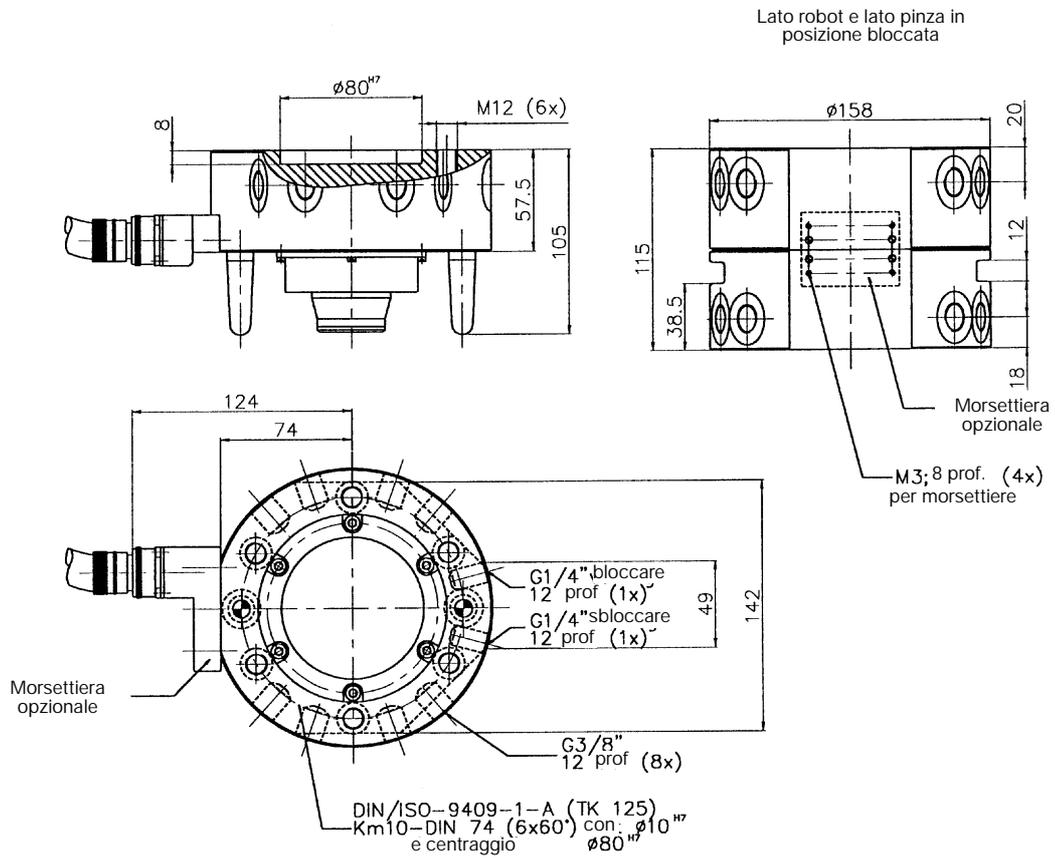
Cambia utensili DIN/ISO





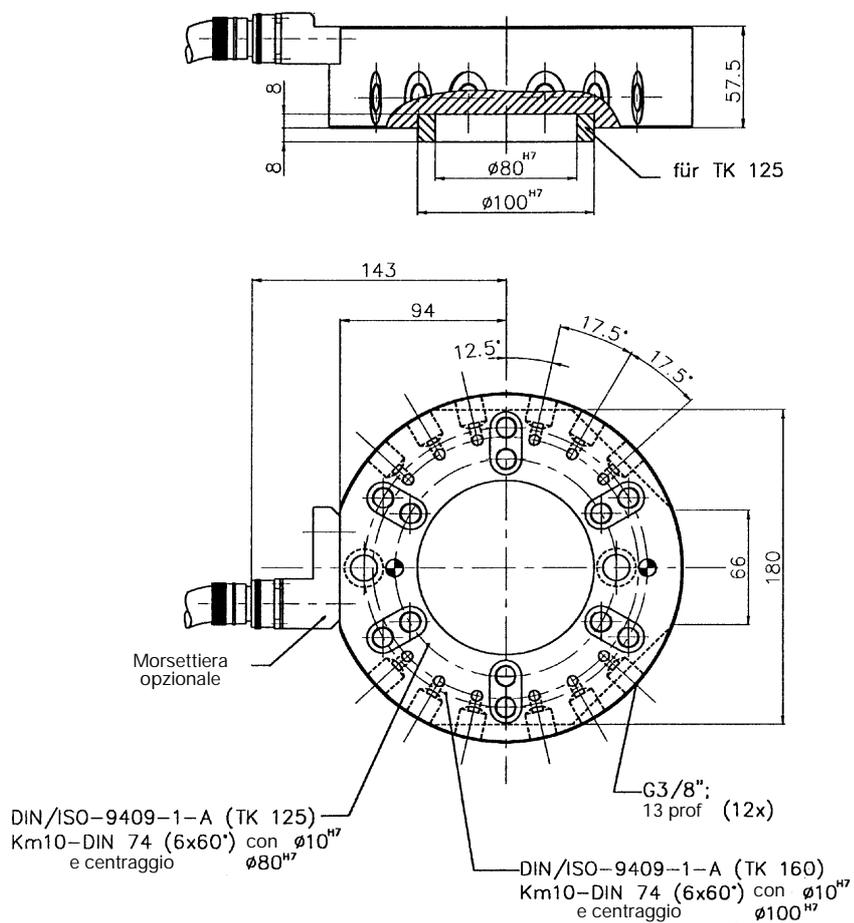
TIPO TK 125 - LATO ROBOT

Cambia utensili DIN/ISO



TIPO TK 160 - LATO PINZA

Cambia utensili DIN/ISO  
Dati tecnici



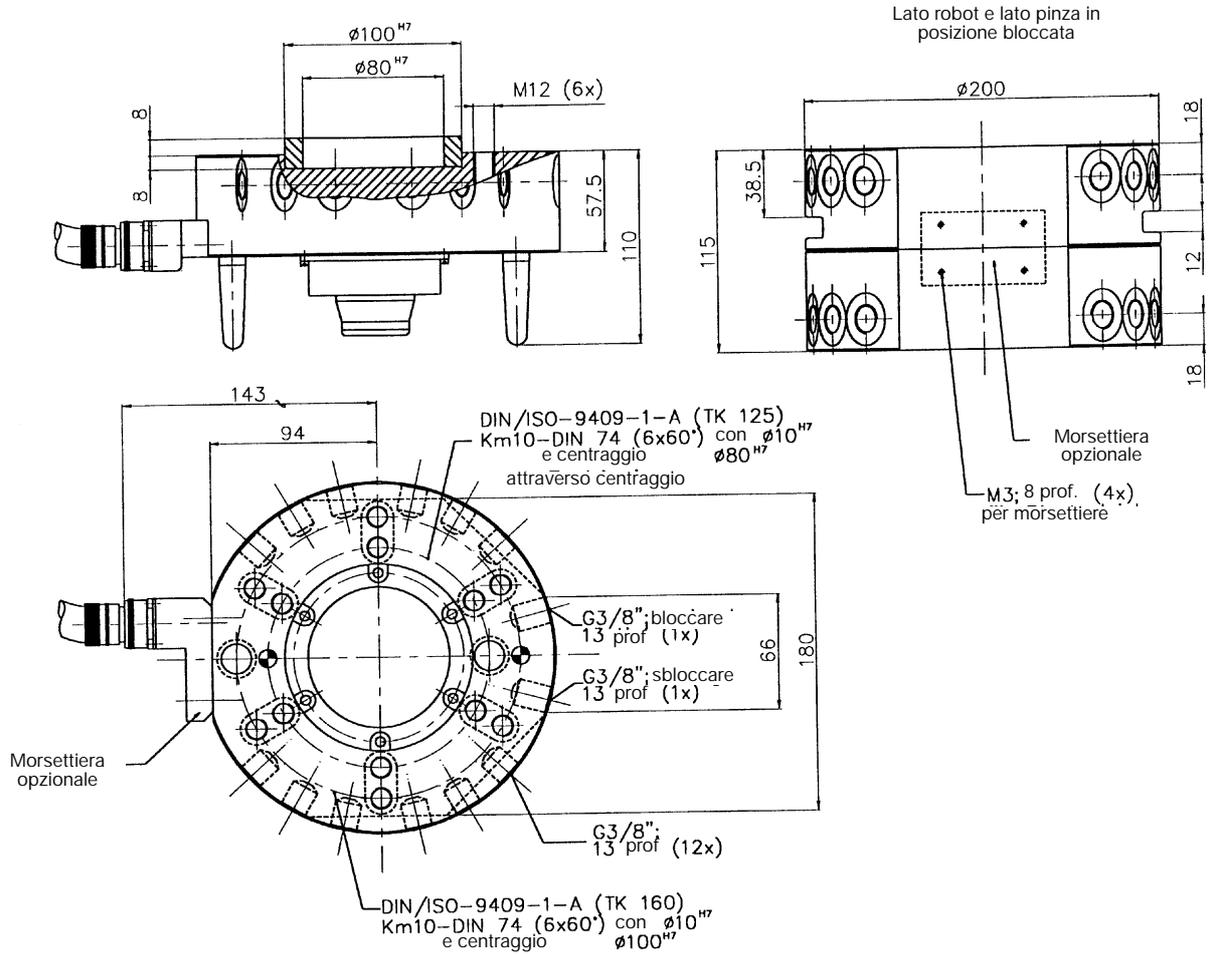
Serie TK tipo		160
Diametro	[mm]	200
Peso	[kg]	10
Carico statico max ammissibile		
FZ	[N]	35500
Mz	[Nm]	2825
Mx, My	[Nm]	2825
Ripetibilità max assi x, y, z	[mm]	< 0,05
Pressione pneumatica	[bar]	6
Trasmissione elettrica (opzionale)		12 o 24 poli IP 65
Trasmissione pneumatica		3/8 NPT (8x)
Carico consig. lungh.<500mm	[kg]	150 - 250

Immediatamente impiegabili sui seguenti robot

KR 125	IRB 6400
KR 150	S 900
KR 200	RV 130
M 500	RH 130
M 410	RL 130
SP 100/160	RH 300

TIPO TK 160 - LATO ROBOT

Cambia utensili DIN/ISO



SERIE RHC



**Caratteristiche**

- Cambio rapido e senza problemi di utensili e pinze su robot
- Trasmissione di segnali elettrici
- Accoppiamento e disaccoppiamento di connessioni pneumatiche e idrauliche

**Principio di funzionamento**

Il meccanismo di bloccaggio del cambio utensili è realizzato mediante sfere. Le sfere vengono spinte nel proprio solco tramite uno speciale cono.

In caso di caduta di pressione, una molla integrata nel vano del pistone garantisce la posizione delle sfere nel solco.

La trasmissione dei segnali è assicurata da contatti a molla che evita la piegatura dei contatti. I contatti sono ad innesto, in caso di usura possono pertanto essere sostituiti singolarmente con estrema semplicità. Questo sistema garantisce un'elevata durata e sicurezza della trasmissione dei segnali.

**Opzioni**

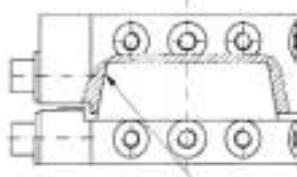
Flange di accoppiamento

Versioni con guarnizioni speciali

**Esempio d'ordine:**

RHC - 1 - R - C15

- RHC = tipo
- 1 = Grandezza
- R = Lato robot
- T = Lato utensile
- C15 = Contatti elettrici Sub - D: 15, 25 (opzionali)



Sede conica per una miglior ripartizione del carico

**Dati tecnici**

Tipo		RHC 1	RHC 2	RHC 3	RHC 4
Diametro	[mm]	57	89	140	222,25
Peso	[kg]	0,28	0,82	3,1	10
Carico statico max. ammissibile					
FZ	[N]	900	3340	8900	35500
Mz	[Nm]	29	136	1000	2825
Mx, My	[Nm]	14	54	680	2825
Ripetibilità max assi x, y, z	[mm]	< 0,025	< 0,025	< 0,025	< 0,05
Pressione pneumatica	[bar]	6	6	6	6
Trasmissione elettrica (opzionale)		26 poli Sub-D (HD)/3A	15/25 poli Sub-D 3A	25/37 poli Sub-D 3A	139 poli Sub-D (HD)/3A
Trasmissione pneumatica		M5 (6x)	1/8 NPT (6x)	1/4 NPT (8x)	3/8 NPT (6x)
Trasmissione idraulica		-	-	-	3/8 NPT (4x)

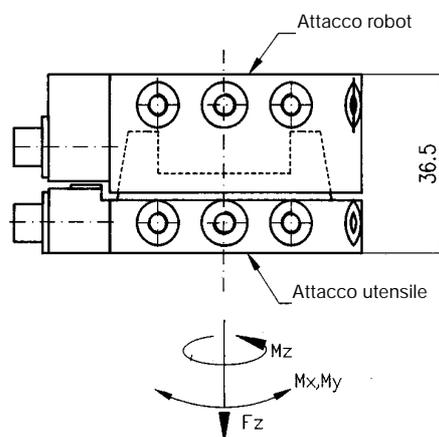
SERIE RHC 1

Dati tecnici

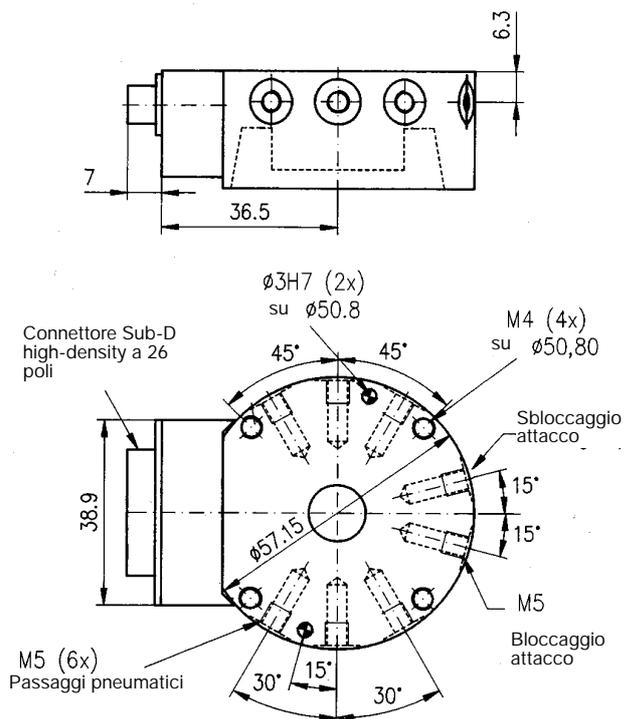
<b>Serie RHC tipo</b>		<b>1</b>
Diametro	[mm]	57
Peso	[kg]	0,28
Carico statico max ammissibile		
FZ	[N]	900
Mz	[Nm]	29
Mx, My	[Nm]	14
Ripetibilità max assi x, y, z	[mm]	< 0,025
Pressione pneumatica	[bar]	6
Trasmissione elettrica (opzionale)		26 poli Sub-D(HD)/34
Trasmissione pneumatica		M5 (6x)
Trasmissione idraulica		-

Supporto utensile opzionale

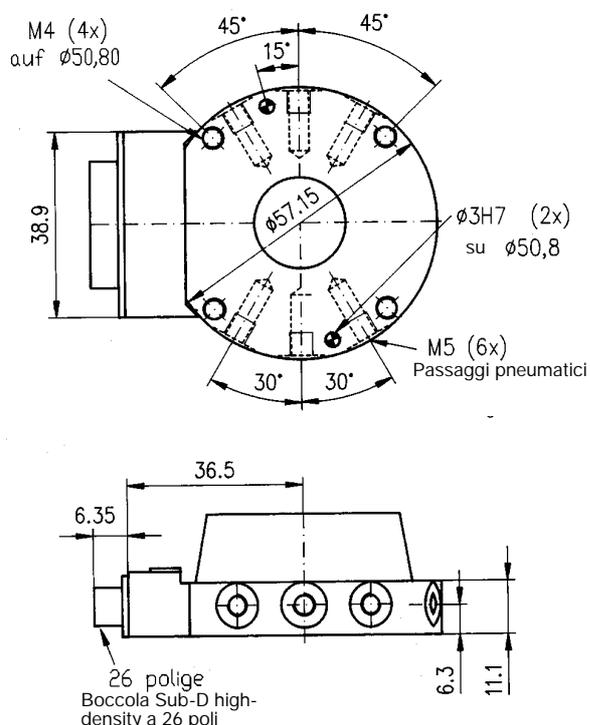
RHC - 1 bloccato



Lato robot



Lato pinza



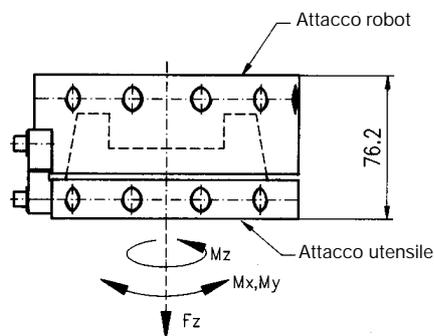


## SERIE RHC 3

### Dati tecnici

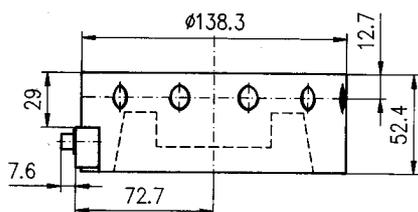
<b>Serie RHC tipo</b>		<b>3</b>
Diametro	[mm]	140
Peso	[kg]	3,1
Carico statico max ammissibile		
FZ	[N]	8900
Mz	[Nm]	1000
Mx, My	[Nm]	680
Ripetibilità max assi x, y, z	[mm]	< 0,025
Pressione pneumatica	[bar]	6
Trasmissione elettrica (opzionale)		15/37 poli Sub-D 3A
Trasmissione pneumatica		1/4 NPT (8x)
Trasmissione idraulica		-

RHC -3 bloccato

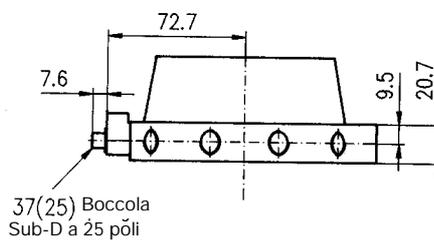
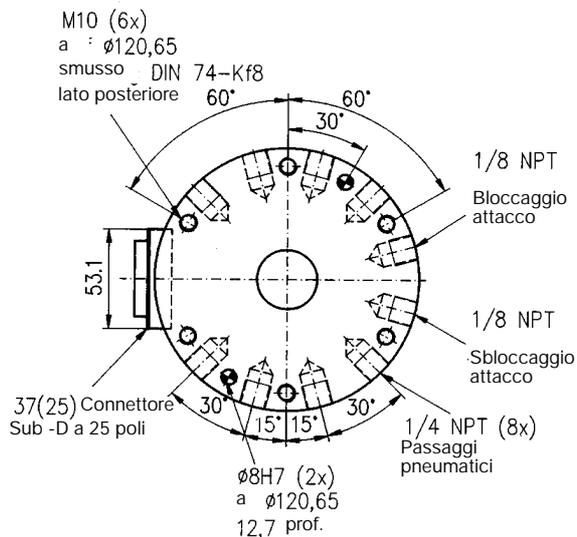
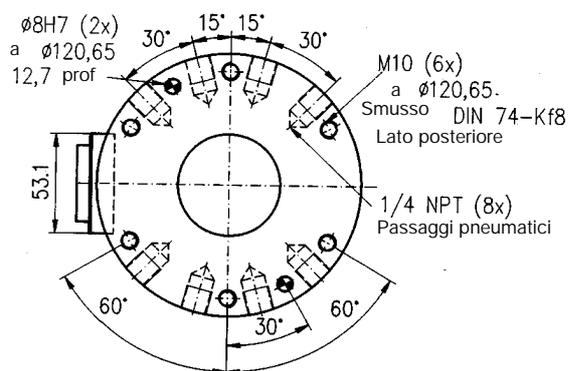


### Supporto utensile opzionale

Lato robot



Lato pinza



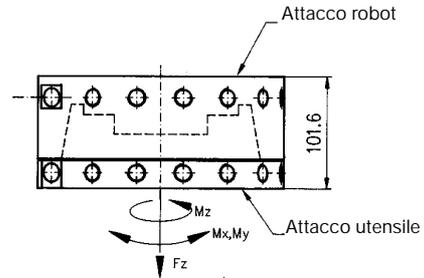
## SERIE RHC 4

### Dati tecnici

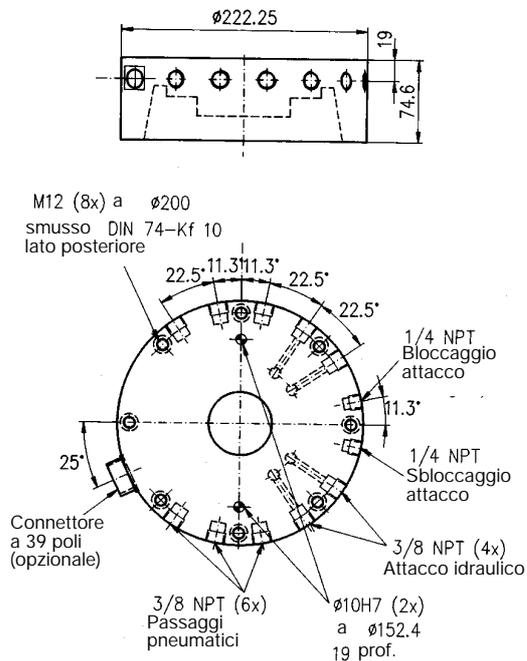
Serie RHC tipo		4
Diametro	[mm]	222,25
Peso	[kg]	10
Carico statico max ammissibile		
FZ	[N]	35500
Mz	[Nm]	2825
Mx, My	[Nm]	2825
Ripetibilità max assi x, y, z	[mm]	< 0,05
Pressione pneumatica	[bar]	6
Trasmissione elettrica (opzionale)		139 poli Sub-D 3A
Trasmissione pneumatica		3/8 NPT (6x)
Trasmissione idraulica		3/8 NPT (4x)

### Supporto utensile opzionale

RHC -4 bloccato



Lato robot



Lato pinza

