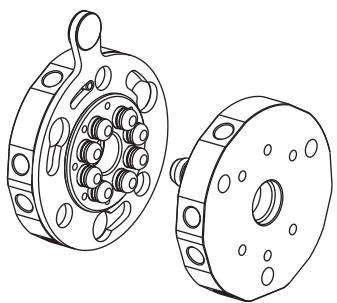
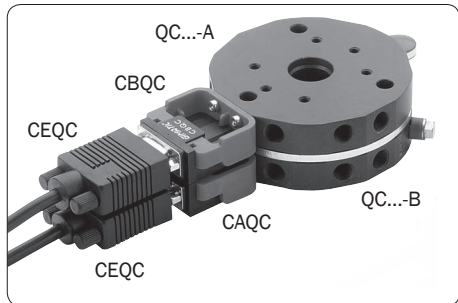
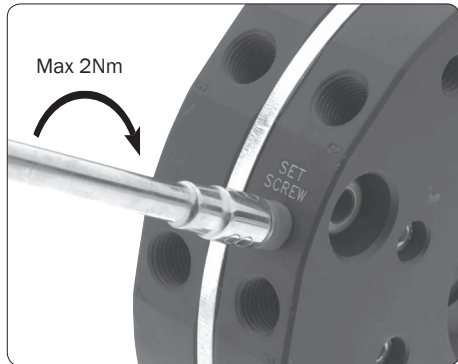




L'apertura e la chiusura manuale sono rapide e intuitive.



Dopo la chiusura si può agire sulla vite di bloccaggio conica (SET SCREW), per azzerare completamente il gioco fra le due parti (solo per QC90, QC160 e QC150).



Istruzioni per l'uso (IT)
Operating instructions (EN)

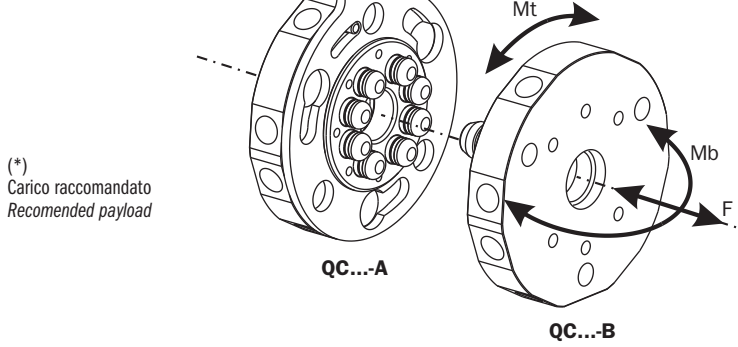
IST-QC
02/2019

QC
Cambia utensile
Quick changer

Detachment and joining of the two parts are quick and easy.

Carichi di sicurezza / Safety loads

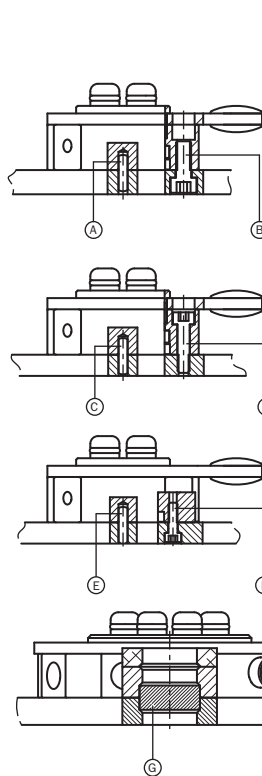
	QC50-A QCY50-A	QC90-A QCX90-A QCY90-A	QC150-A QCX150-A QCY150-A	QC160-A QCX160-A	QC200-A QCX200-A QCY200-A
F	350 N	1400 N	3000 N	3000 N	9000 N
Mt	30 Nm	180 Nm	600 Nm	600 Nm	2000 Nm
Mb	15 Nm	100 Nm	350 Nm	350 Nm	1350 Nm
m (*)	5 kg	20 kg	50 kg	50 kg	150 kg



(*) Carico raccomandato
Recommended payload

Fissaggio / Fastening

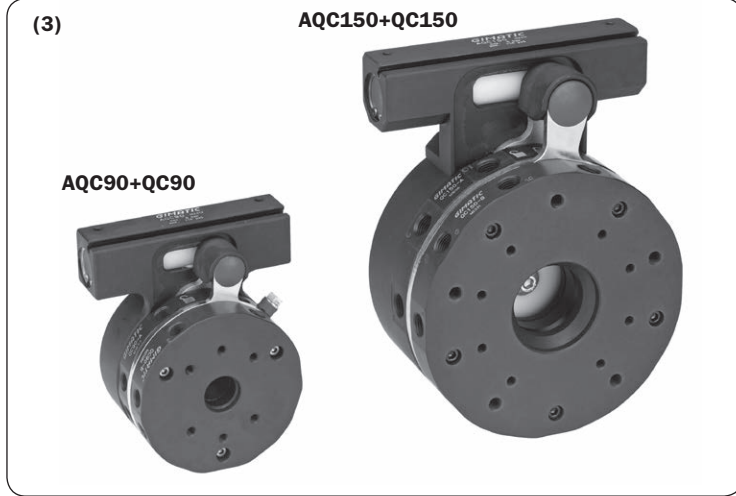
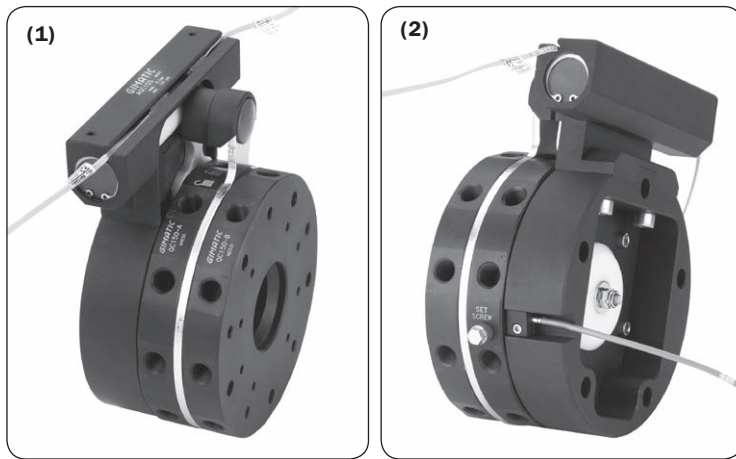
Lato robot
Robot side



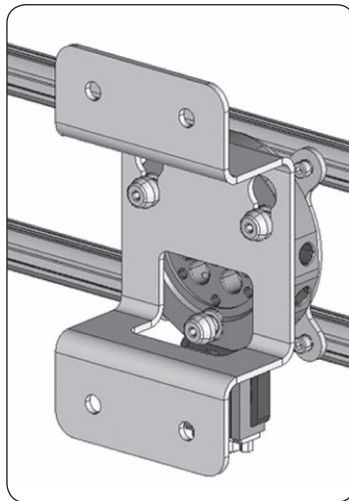
	QC50 QCY50	QC90 QCX90 QCY90	QC150 QCX150 QCY150	QC160 QCX160	QC200 QCX200 QCY200
A	Ø3 (2x)	-	-	-	-
B	M5 (3x)	M8 (3x)	M10 (5x)	M10 (5x)	M10 (6x)
C	Ø3 (2x)	-	-	-	-
D	M4 (3x)	M6 (3x)	M8 (5x)	M8 (5x)	M8 (6x)
E	Ø3 (2x)	-	-	-	-
F	M3 (4x)	M5 (2x)	-	-	-
G	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60
H	-	Ø4 (1x)	Ø5 (1x)	-	Ø6 (1x)
L	Ø3 (2x)	-	-	-	Ø6 (1x)
M	M5 (3x)	-	M8 (5x)	M8 (5x)	M10 (6x)
N	Ø3 (2x)	-	-	-	-
P	M4 (3x)	-	M6 (5x)	M6 (5x)	M8 (6x)
Q	Ø3 (2x)	-	-	-	-
R	M3 (4x)	M5 (6x)	M6 (8x)	M6 (8x)	M8 (6x)
S	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60

Attuatore pneumatico
per cambia utensile QC
(opzionale)

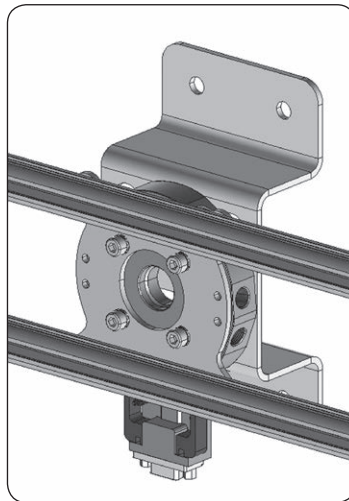
- Consente l'automatizzazione del cambio formato con un incremento minimo dello spessore.
- Sensori opzionali per la posizione del pistone (1) e per la prossimità del lato pinza QC...B (2).
- Perfettamente compatibile con QC90-A e QC150-A esistenti (3).



Magazzino per EOAT

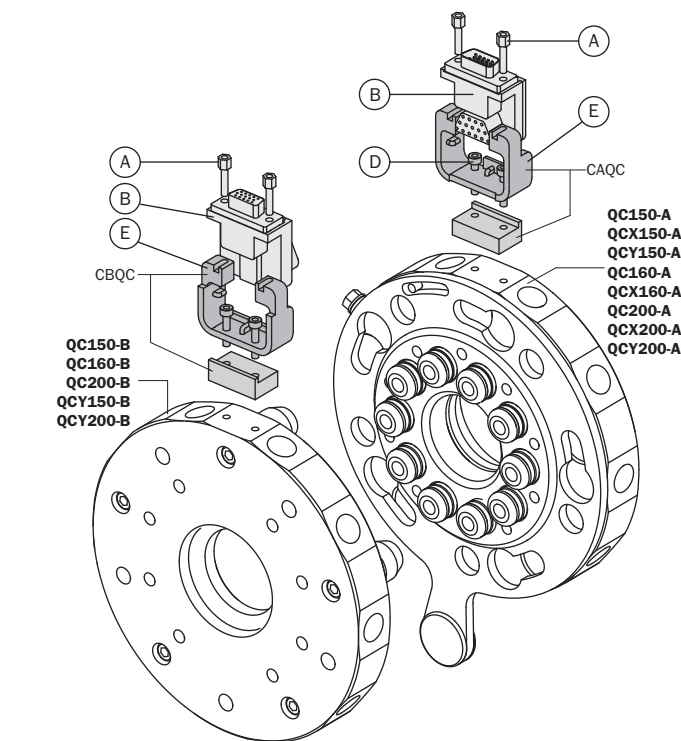
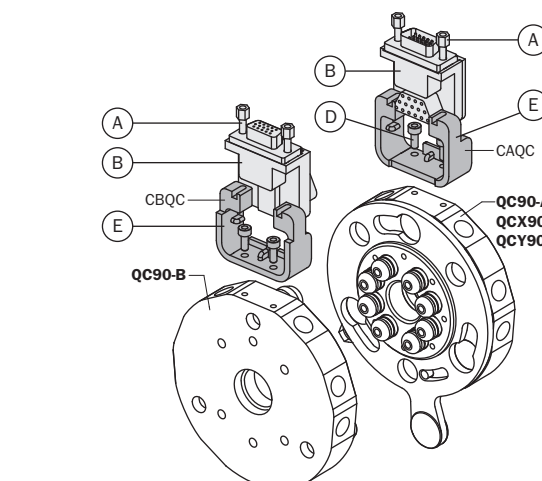
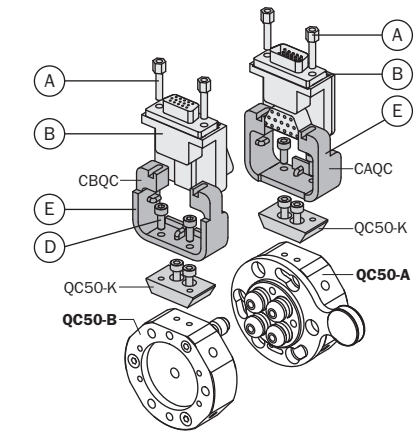


EOAT Storage



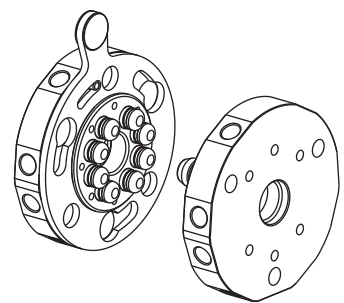
Modulo di connessione
elettrica (opzionale)

- Per la connessione elettrica sono disponibili gli accessori opzionali CAQC e CBQC.
- 15 connessioni elettriche Ø1 mm.
 - Attacco rapido I/O attraverso connettore VGA.
 - Connessione a sfregamento autoperpetua.
 - Le due parti sono fornite separatamente: CAQC - lato robot CBQC - lato pinza.

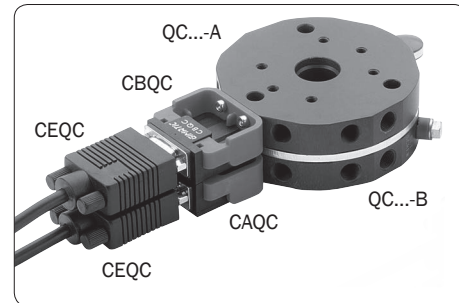


Electrical connection module
(optional)

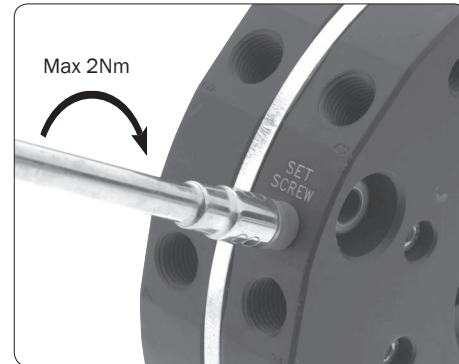
- The optional accessories CAQC and CBQC are available for the electrical connection.
- 15 pins Ø1 mm.
 - I/O quick change by VGA connector.
 - Self-cleaning sliding contacts.
 - The two parts are supplied separately: CAQC - robot side CBQC - gripper side.



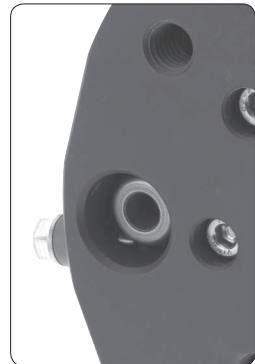
Die Montage ist einfach und schnell durchführbar.



Nach dem Verschließen der Teile A und B kann mittels einer konische Fixierschraube ein reproduzierbares Nullspiel zwischen den Teilen A + B erreicht werden.



Après la fermeture on peut agir sur une vis de blocage conique (SET SCREW), pour éliminer complètement le jeu entre les deux parties (uniquement pour le QC90, QC160 et le QC150).



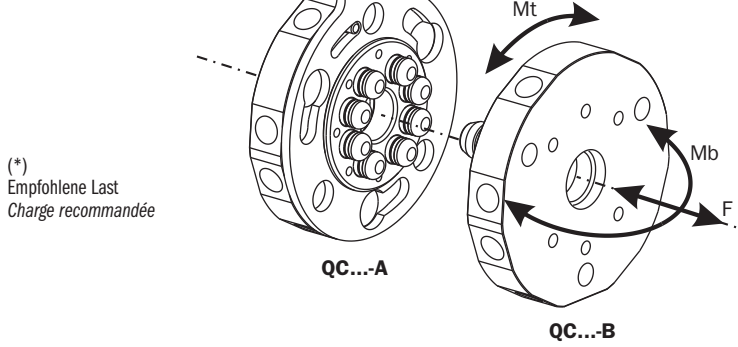
Bedienungsanleitung (DE)
Notice d'utilisation (FR)

IST-QC
02/2019

QC
Schnellwerkzeugwechsler
Changeur d'outil rapide

Sicherheitsbelastungen / Charges admissibles

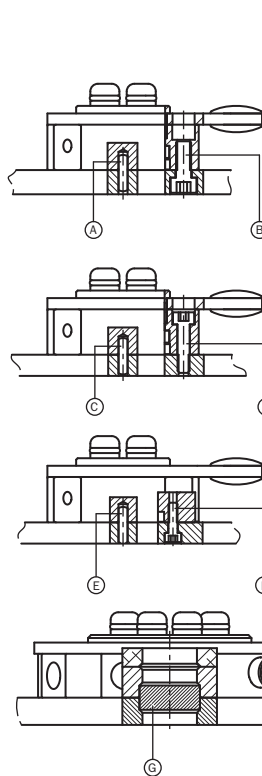
	QC50-A QCY50-A	QC90-A QCX90-A QCY90-A	QC150-A QCX150-A QCY150-A	QC160-A QCX160-A	QC200-A QCX200-A QCY200-A
F	350 N	1400 N	3000 N	3000 N	9000 N
Mt	30 Nm	180 Nm	600 Nm	600 Nm	2000 Nm
Mb	15 Nm	100 Nm	350 Nm	350 Nm	1350 Nm
m (*)	5 kg	20 kg	50 kg	50 kg	150 kg



(*) Empfohlene Last
Charge recommandée

Halterung / Fixation

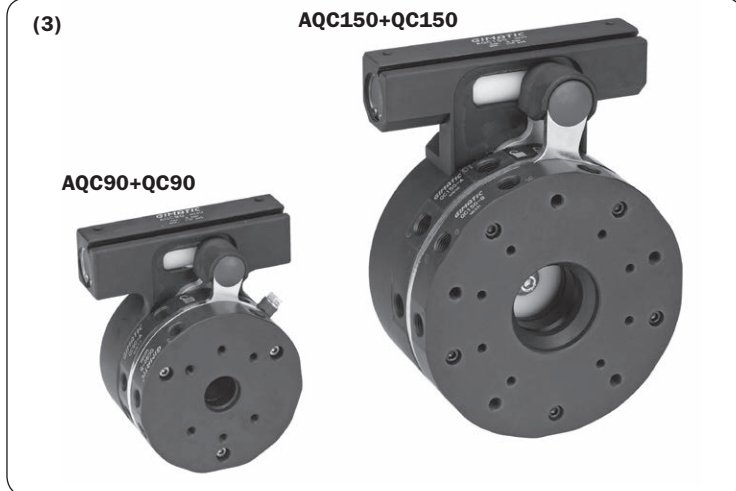
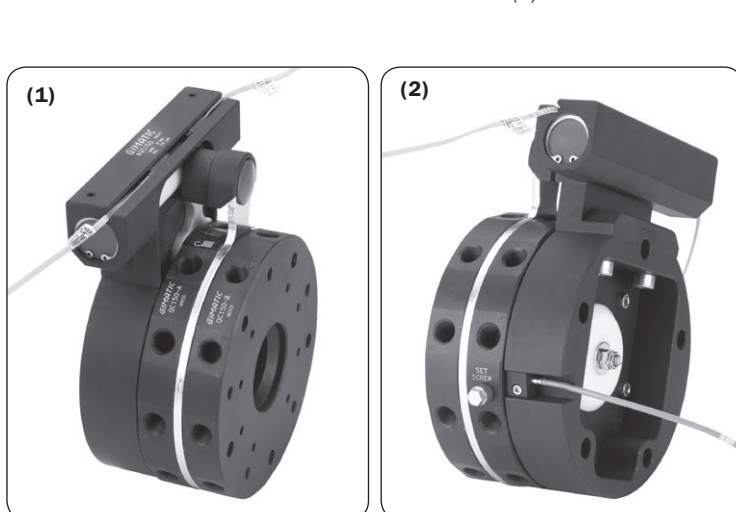
Roboterseite
Côté robot



	QC50 QCY50	QC90 QCX90 QCY90	QC150 QCX150 QCY150	QC160 QCX160	QC200 QCX200 QCY200
A	Ø3 (2x)	-	-	-	-
B	M5 (3x)	M8 (3x)	M10 (5x)	M10 (5x)	M10 (6x)
C	Ø3 (2x)	-	-	-	-
D	M4 (3x)	M6 (3x)	M8 (5x)	M8 (5x)	M8 (6x)
E	Ø3 (2x)	-	-	-	-
F	M3 (4x)	M5 (2x)	-	-	-
G	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60
H	-	Ø4 (1x)	Ø5 (1x)	-	Ø6 (1x)
L	Ø3 (2x)	-	-	-	Ø6 (1x)
M	M5 (3x)	-	M8 (5x)	M8 (5x)	M10 (6x)
N	Ø3 (2x)	-	-	-	-
P	M4 (3x)	-	M6 (5x)	M6 (5x)	M8 (6x)
Q	Ø3 (2x)	-	-	-	-
R	M3 (4x)	M5 (6x)	M6 (8x)	M6 (8x)	M8 (6x)
S	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60

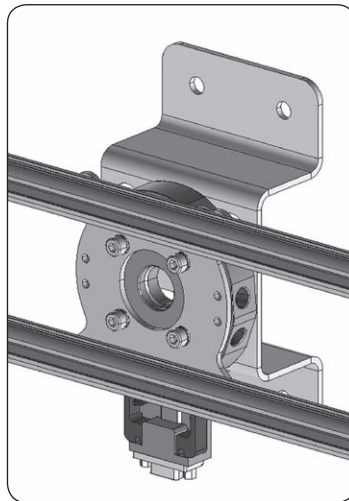
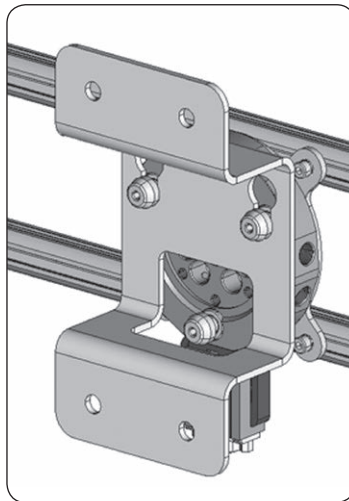
Pneumatischer Antrieb
für Werkzeugwechsler QC
(Option)

- Erlaubt die Automatisierung des Formatwechsels mit einer minimalen Dickenzunahme.
- Optionale Sensoren für die Erkennung der Kolbenposition (1) und die Entfernung der Greiferseite QC...B (2).
- Perfekt kompatibel mit den vorhandenen Werkzeugwechslern QC90-A und QC150-A (3).



Lagerung EOAT

Dépôt pour outillage en bout de bras (EOAT)

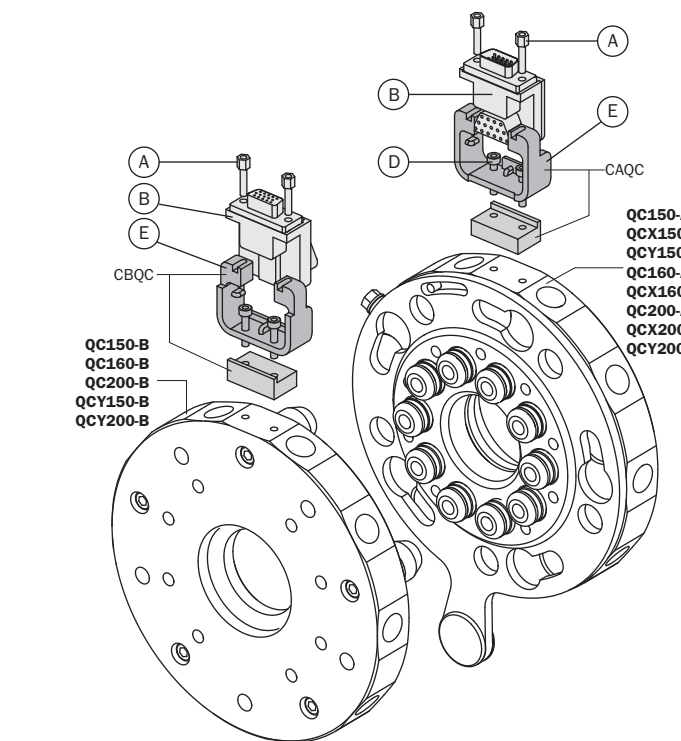
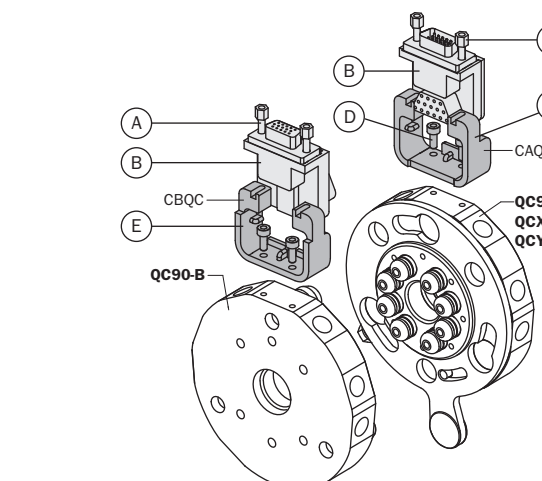
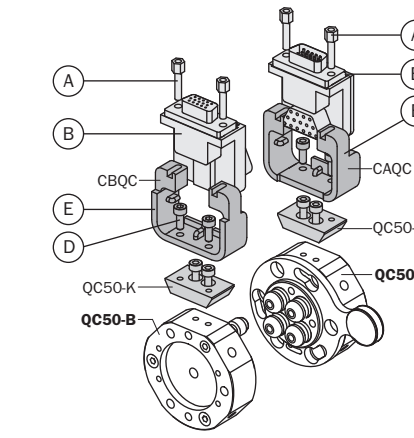


Vérin pneumatique pour
changeur d'outil QC
(en option)

- Permet l'automatisation du changement de format avec un minimum d'épaisseur supplémentaire.
- Capteurs en option pour détecter la position du piston (1) et pour la proximité du côté de la pince QC...B (2).
- Parfaitement compatible avec les unités QC90-A et QC150-A existantes (3).

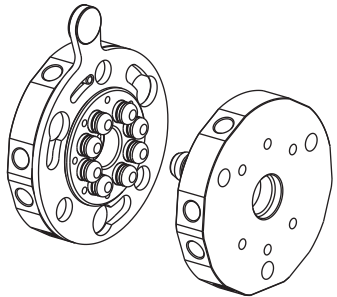
Elektroverbindungsmodul
(Option)

- Das optionale Zubehör CAQC und CBQC steht für den elektrischen Anschluss zur Verfügung.
- 15 Stifte Ø1 mm.
 - I/O bei Werkzeugwechsel durch VGA-Anschluss.
 - Selbstreinigende Schleifkontakte
 - Komponenten werden separat
 - Die beiden Teile werden separat geliefert:
 - CAQC - Roboterseite
 - CBQC - Greiferseite

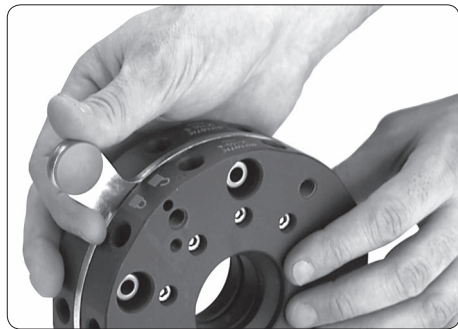
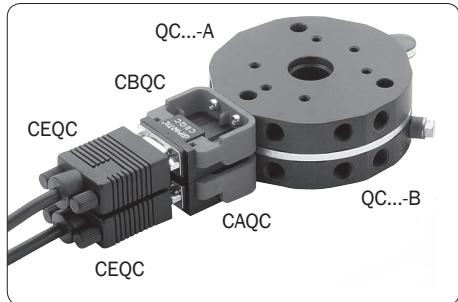


Module de connexion
électrique (en option)

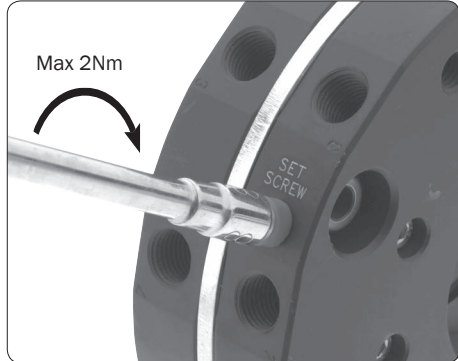
- Les accessoires CAQC et CBQC sont disponibles en option pour la connexion électrique.
- 15 broches Ø1 mm.
 - Changement rapide E/S par connecteur VGA.
 - Contacts couissant auto-nettoyants.
 - Les deux éléments sont fournis séparément :
 - CAQC - côté robot
 - CBQC - côté pince.



两部分的分离与连接快速而简便 (2).



相连后可通过一个锥形螺钉紧固，从而避免了两边的交互移动，适合“零误差”的运用 (QC90, QCX90, QCY90, QC160, QCX160, QC150 和 QCX150 适用)。



(中文) 操作说明

(JP) 動作の指示

IST-QC
02/2019

QC

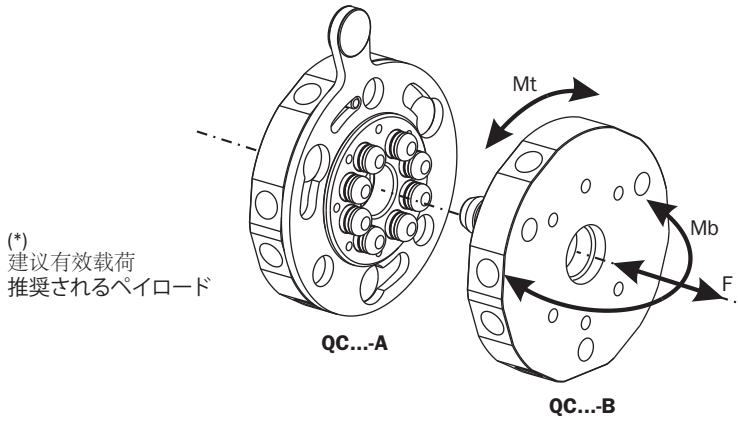
快速转换模块

ツールチェンジャー

2つの部分の取り外しと接続は素早く容易です (2)。

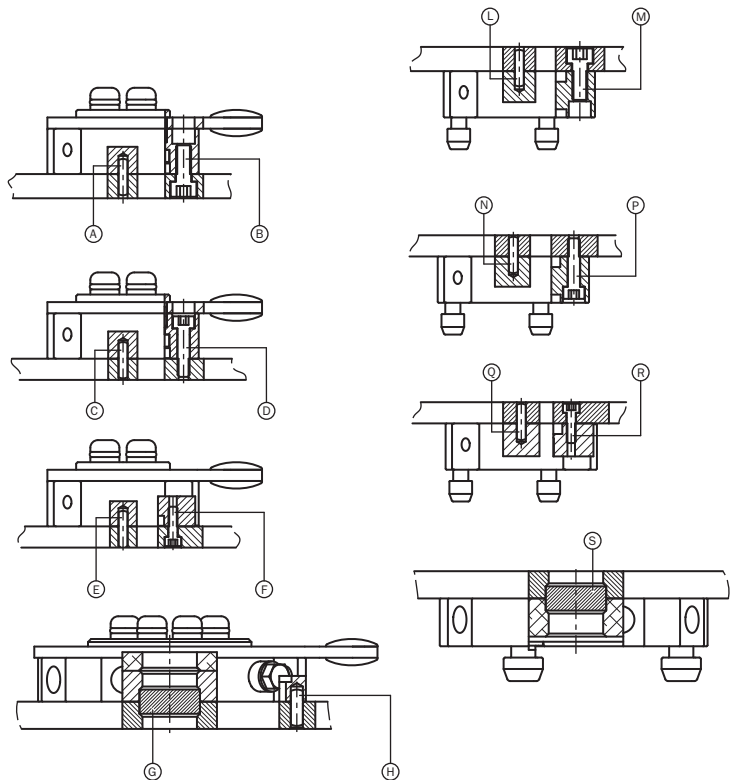
安全负载 / 安全負荷

	QC50-A QCY50-A	QC90-A QCX90-A QCY90-A	QC150-A QCX150-A QCY150-A	QC160-A QCX160-A QCY160-A	QC200-A QCX200-A QCY200-A
F	350 N	1400 N	3000 N	3000 N	9000 N
Mt	30 Nm	180 Nm	600 Nm	600 Nm	2000 Nm
Mb	15 Nm	100 Nm	350 Nm	350 Nm	1350 Nm
m (*)	5 kg	20 kg	50 kg	50 kg	150 kg



紧固 / 固定

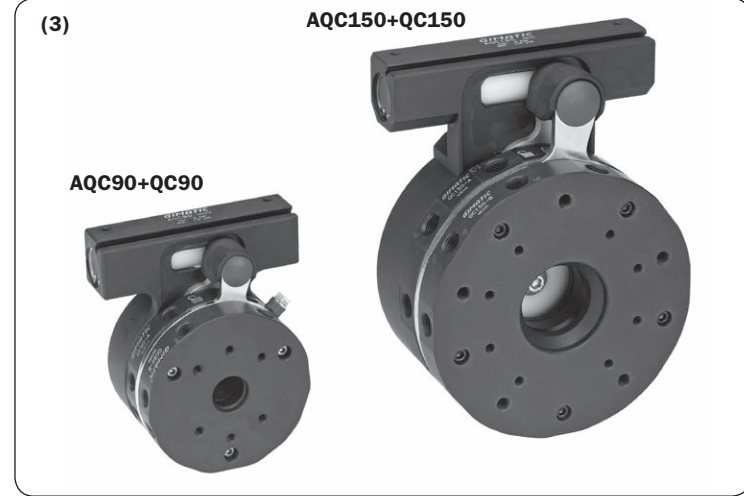
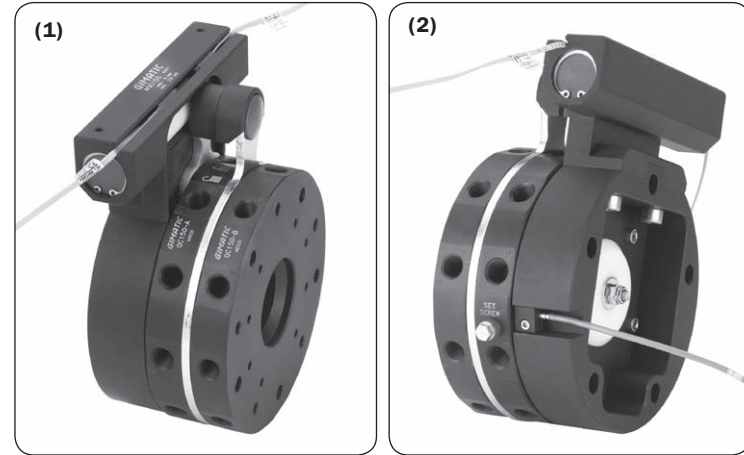
机械手側
ロボット側



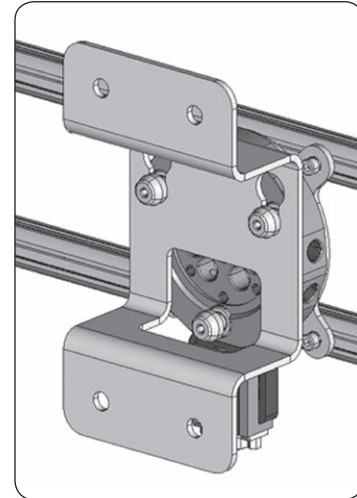
	QC50 QCY50	QC90 QCX90 QCY90	QC150 QCX150 QCY150	QC160 QCX160	QC200 QCX200 QCY200
A	Ø3 (2x)	-	M10 (5x)	M10 (5x)	M10 (6x)
B	M5 (3x)	M8 (3x)	-	-	-
C	Ø3 (2x)	-	-	-	-
D	M4 (3x)	M6 (3x)	M8 (5x)	M8 (5x)	M8 (6x)
E	Ø3 (2x)	-	-	-	-
F	M3 (4x)	M5 (2x)	-	-	-
G	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60
H	-	Ø4 (1x)	Ø5 (1x)	-	Ø6 (1x)
L	Ø3 (2x)	-	-	-	Ø6 (1x)
M	M5 (3x)	-	M8 (5x)	M8 (5x)	M10 (6x)
N	Ø3 (2x)	-	-	-	-
P	M4 (3x)	-	M6 (5x)	M6 (5x)	M8 (6x)
Q	Ø3 (2x)	-	-	-	-
R	M3 (4x)	M5 (6x)	M6 (8x)	M6 (8x)	M8 (6x)
S	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60

快速切换器 QC 的气动执行器 (选装)

- 允许以最低厚度增量自动化格式切换。
- 可选传感器检测活变位置 (1) 和 QC...B 抓持器侧 (2) 的接近性。
- P 完全兼容现有的 QC90-A 和 QC150-A 单元 (3)。



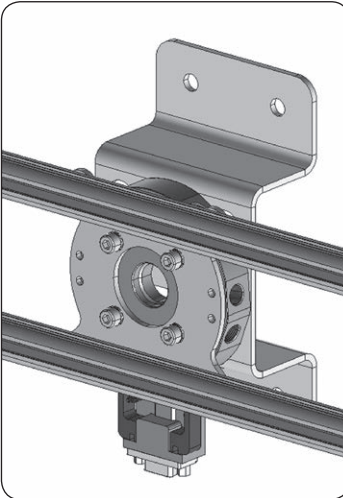
BOAT 贮存



ツールチェンジャー用エアークチュエータ (オプション)

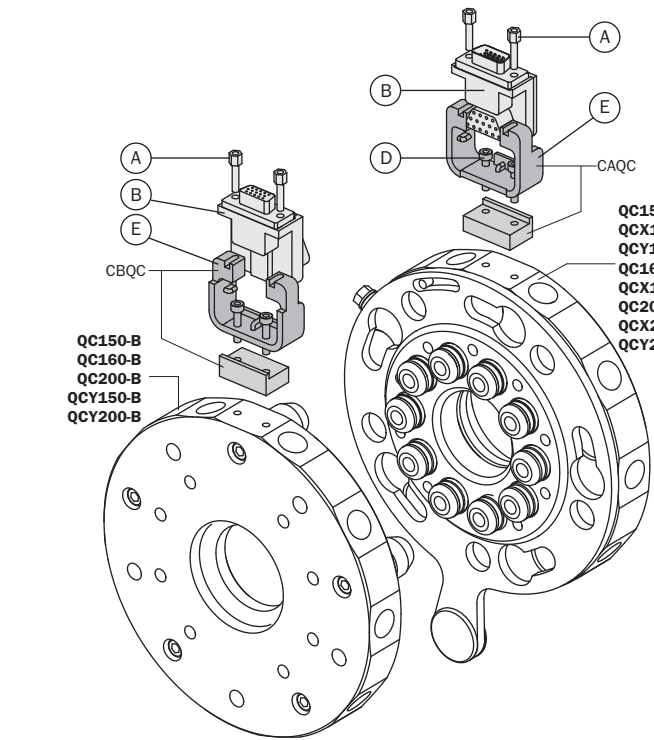
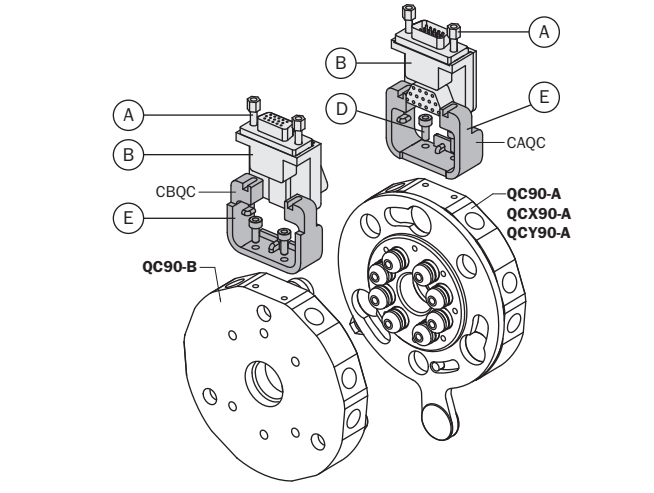
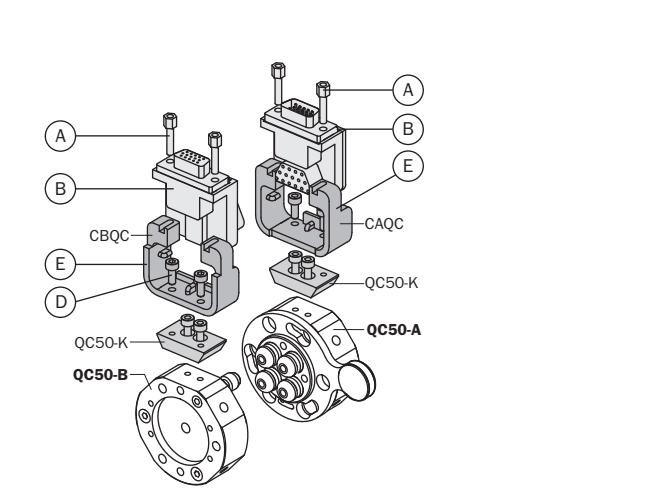
- 最小限の厚みの増加でフォーマット変更が可能です。
- QC...B グリッパ側側のピストン位置 (1) および近接 (2) を検出するためのオプションのセンサー。
- 既存の QC90-A および QC150-A ユニットの完全に対応しています (3)。

チャック固定用・治具



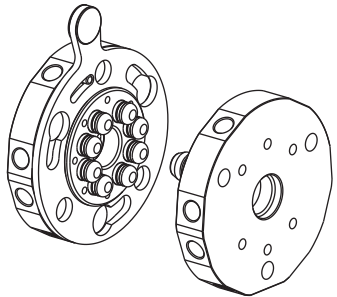
电气连接模块 (选装)

- 提供可选附件 CAQC 和 CBQC 进行电气连接。
- 15 针脚 d.1 毫米。
- 使用 VGA 连接器快速切换输入/输出。
- 自清洁滑动接触器。
- 分别提供两部分：
- CAQC - 机器人侧。
- CBQC - 抓持器侧。

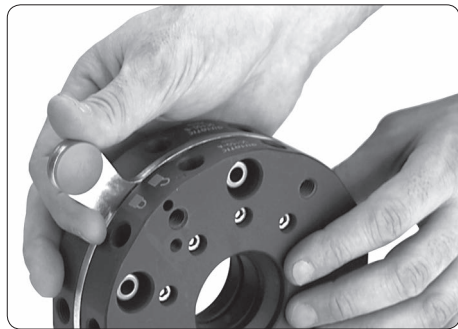
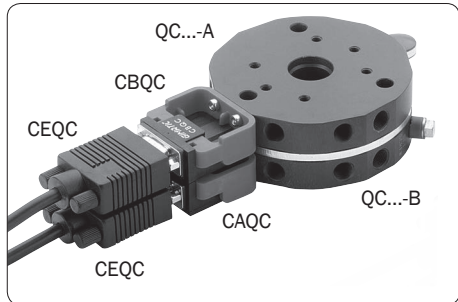


電気配線用モジュール (オプション)

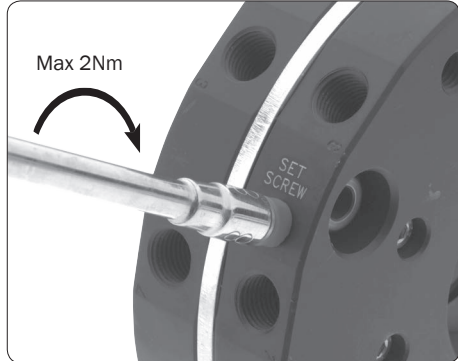
- オプションのアクセサリ CAQC および CBQC は、電気接続用に利用可能です。
- 15 ピン Ø1 mm。
- VGA コネクタによる I/O クイックチェンジ。
- セルフクリーニング式スライド接続。
- 2つの部品は別々に供給されます：
- CAQC - ロボット側
- CBQC - グリッパ側



두 부품의 분리 및 결합은 쉽고 빠릅니다 (2).



결합 이후, “무관용” 적용을 위해 원뿔형 세트 나사를 맞물려 양쪽 측면 사이의 플레이를 제거합니다 (QC90, QCX90, QCY90, QC160, QCX160, QC150, QCX150에만 해당).



작동 지침(한국어)

(TR) Çalışma talimatları

IST-QC
02/2019

QC

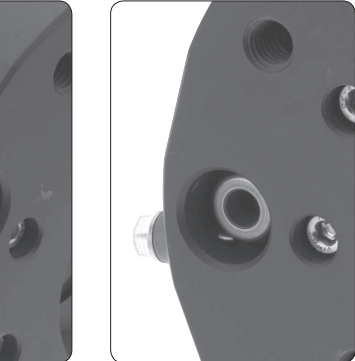
퀵 체인저

Çabuk değiştirici

İki parçanın ayrılması ve birleşmesi çabuk ve kolaydır (2).

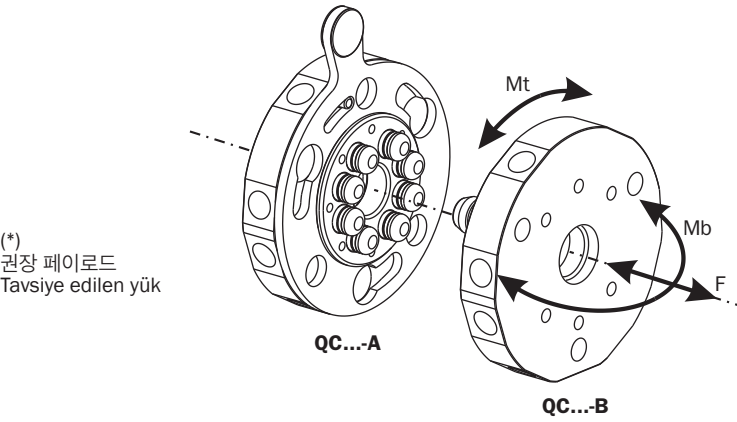


Birleştirildikten sonra, “sıfır tolerans” gerektiren uygulamalarda iki taraf arasında herhangi bir oynama olmasını önlemek için konik ayar vidasını sabitlemek mümkündür.



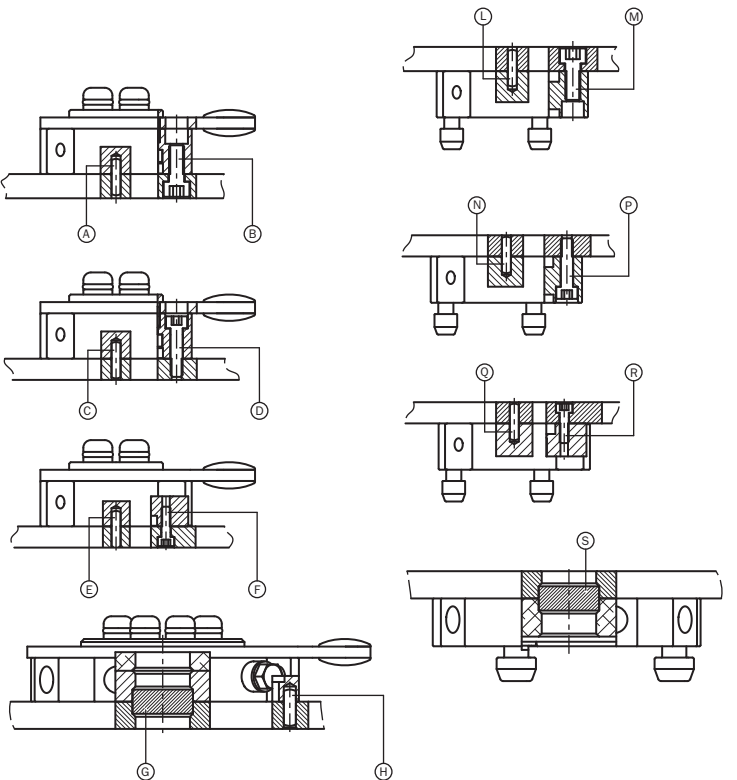
안전 하중 / Güvenli yükler

	QC50-A QCY50-A	QC90-A QCX90-A QCY90-A	QC150-A QCX150-A QCY150-A	QC160-A QCX160-A QCY160-A	QC200-A QCX200-A QCY200-A
F	350 N	1400 N	3000 N	3000 N	9000 N
Mt	30 Nm	180 Nm	600 Nm	600 Nm	2000 Nm
Mb	15 Nm	100 Nm	350 Nm	350 Nm	1350 Nm
m (*)	5 kg	20 kg	50 kg	50 kg	150 kg



잠금 / Bağlantı

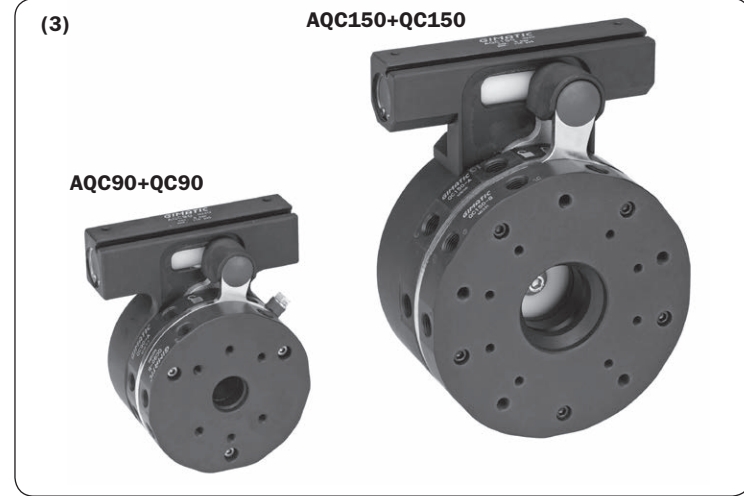
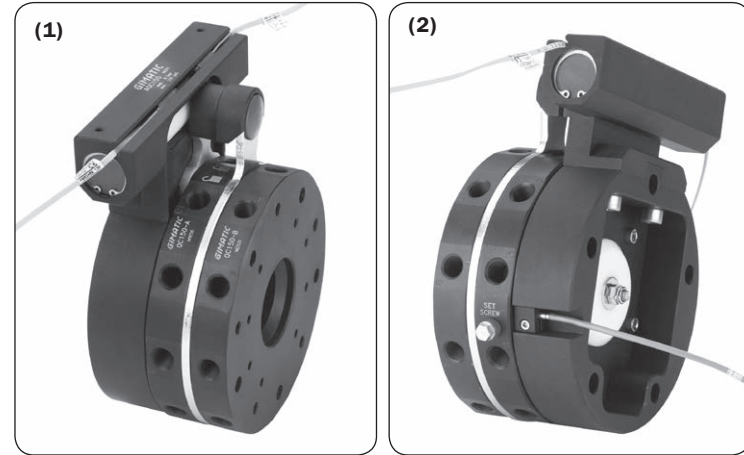
로봇쪽
Robot tarafı



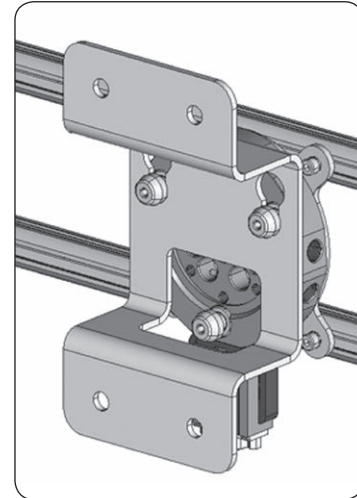
	QC50 QCY50	QC90 QCX90 QCY90	QC150 QCX150 QCY150	QC160 QCX160	QC200 QCX200 QCY200
A	Ø3 (2x)	-	M10 (5x)	M10 (5x)	M10 (6x)
B	M5 (3x)	M8 (3x)	-	-	-
C	Ø3 (2x)	-	-	-	-
D	M4 (3x)	M6 (3x)	M8 (5x)	M8 (5x)	M8 (6x)
E	Ø3 (2x)	-	-	-	-
F	M3 (4x)	M5 (2x)	-	-	-
G	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60
H	-	Ø4 (1x)	Ø5 (1x)	-	Ø6 (1x)
L	Ø3 (2x)	-	-	-	Ø6 (1x)
M	M5 (3x)	-	M8 (5x)	M8 (5x)	M10 (6x)
N	Ø3 (2x)	-	-	-	-
P	M4 (3x)	-	M6 (5x)	M6 (5x)	M8 (6x)
Q	Ø3 (2x)	-	-	-	-
R	M3 (4x)	M5 (6x)	M6 (8x)	M6 (8x)	M8 (6x)
S	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60

퀵 체인저 QC용 공압 액츄에이터 (선택사항)

- 최소한의 두께를 증가시켜 포트 변경을 자동화할 수 있습니다。
- 피스톤 위치 (1) 및 QC...B 그리퍼 쪽 (2) 의 말단을 감지하기 위한 옵션 센서。
- 기존 QC90-A 및 QC150-A 장치와 완벽하게 호환 (3).



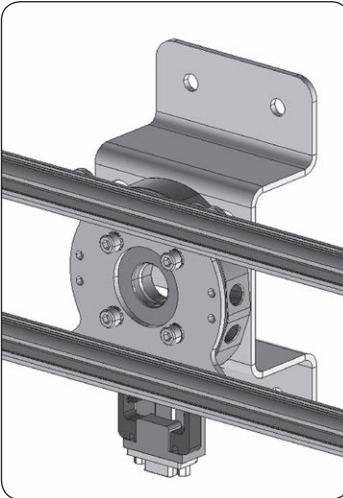
EOAT 스토리지



QC aparatları için pnömatrik değiştirici (isteğe bağlı)

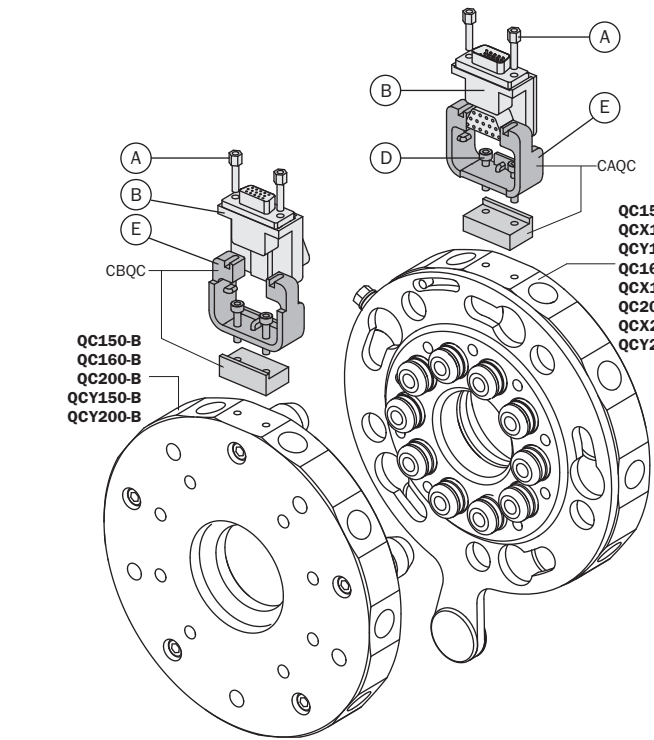
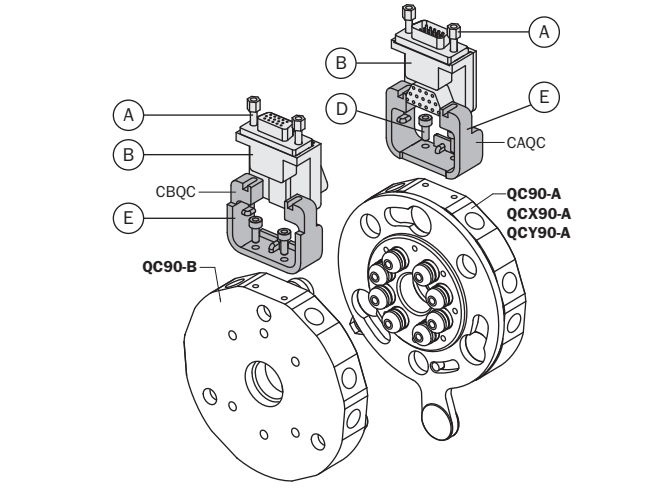
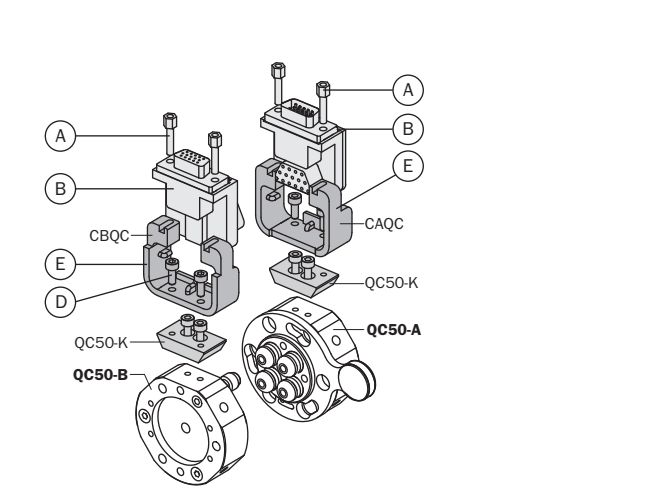
- Asgari kalınlık artırımı ebat değiřiminin otomasyonuna imkan tanımlaktır。
- Piston konumunun (1) ve QC...B tutucu tarafın (2) yakınlığının algılanmasına yönelik isteğe bağılı sensörler。
- Mevcut QC90-A ve QC150-A üniter (3) ile mükemmel uyum。

Robot eli askı aparatı



전기 배선 모듈(선택사항)

- 선택 가능한 액세서리 CAQC 및 CBQC는 전기 연결에 사용할 수 있습니다。
- 15 핀 Ø1 mm。
- VGA 커넥터를 사용하여 I/O를 신속하게 변환。
- 셀프 클리닝 슬라이딩 접촉。
- 두 부품은 별도로 제공됩니다。
- CAQC - 로봇쪽。
- CBQC - 그리퍼쪽。



Elektriksel bağlantı modülü (isteğe bağı)

- Elektrik bağlantısı için isteğe bağı CAQC ve CBQC aksesuarları mevcuttur。
- 15 pin Ø1 mm。
- VGA konektörü I/O hızı değiřtirme。
- Kendi kendini temizleyen kayan kontaklar。
- İki parça ayrı ayrı tedarik edilmektedir。
- CAQC - robot tarafı
- CBQC - tutucu tarafı。

IST-QCA
12/2019

QCA90-A

QCA90-B

Canali dell'aria aggiuntivi
Additional air ports

Canali dell'aria aggiuntivi

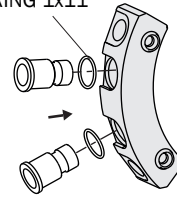
- Accessori per aggiungere 2 o 4 canali dell'aria G1/8.
- Le due parti (lato robot e lato pinza) sono fornite separatamente.
- Lo stesso accessorio può essere usato sul lato destro o sul lato sinistro.
- Adatti per il vuoto e per l'aria compressa.
- Due canali con portata elevata per ogni accessorio.

Additional air ports

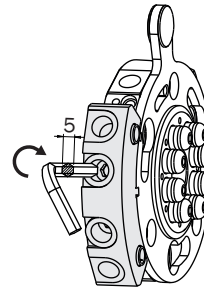
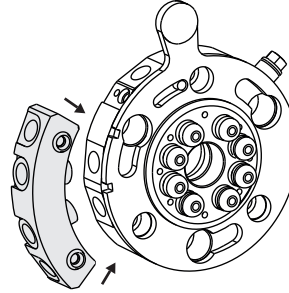
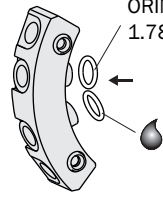
- Accessories for adding 2 or 4 extra G1/8 air channels.
- The two parts (robot side and gripper side) are supplied separately.
- The accessory can be used on the left or on the right side.
- Suitable for vacuum and compressed air.
- Two high-flow air ports for each accessory.

QCA90-A

ORING 1x11

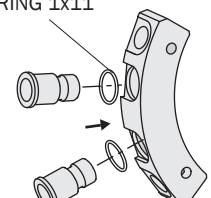


ORING
1.78X9.75

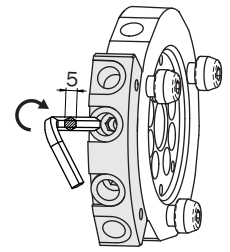
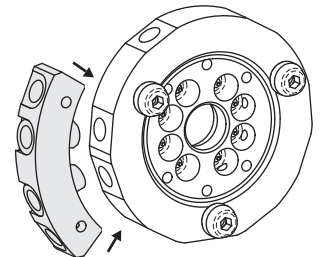
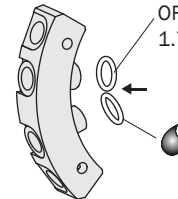


QCA90-B

ORING 1x11



ORING
1.78X9.75



QCA90-A



QCB90-B



IST-QCA
12/2019

QCA90-A

QCA90-B

Zusätzliche Luftkanäle
Ports Pneumatiques supplémentaires

Zusätzliche Luftkanäle

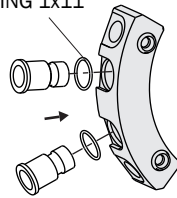
- Zubehör zum Hinzufügen von 2 oder 4 G1/8-Luftkanälen.
- Die beiden Teile (Roboterseite und Greiferseite) werden separat geliefert.
- Dasselbe Zubehör kann auf der rechten Seite oder auf der linken Seite verwendet werden.
- Für Vakuum und für Druckluft geeignet.
- Zwei Kanäle mit hoher Kapazität für jedes Zubehör.

Ports Pneumatiques supplémentaires

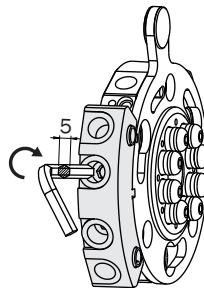
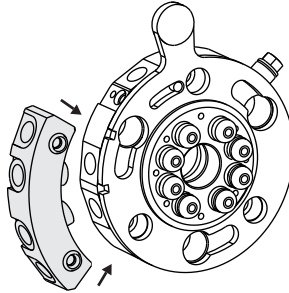
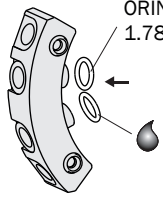
- Accessoires pour ajouter 2 ou 4 canaux d'air supplémentaires en diamètre G1/8.
- Les deux parties (côté robot et côté pince) sont fournies séparément.
- Le même accessoire peut être utilisé du côté gauche ou du côté droit.
- Convient pour le vide et l'air comprimé.
- Deux grands ports d'air supplémentaires dans chaque accessoire.

QCA90-A

ORING 1x11

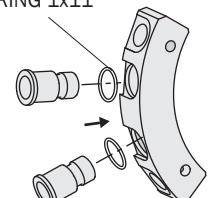


ORING
1.78X9.75

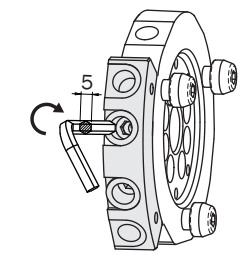
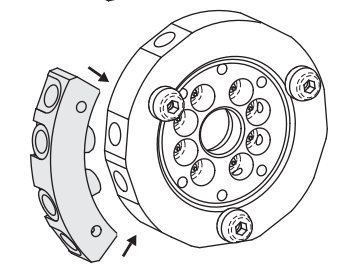
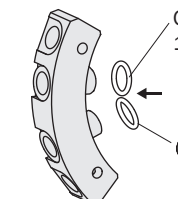


QCA90-B

ORING 1x11



ORING
1.78X9.75



QCA90-A



QCB90-B



IST-QCA
12/2019

QCA90-A QCA90-B 其它气孔 追加のエアポート

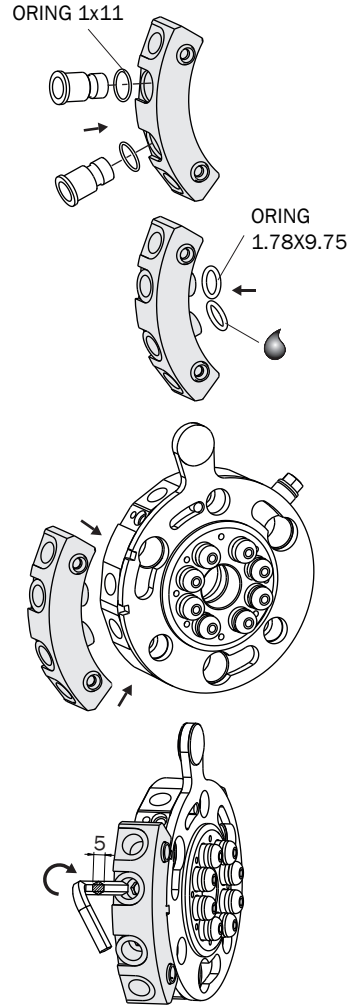
其它气孔

- 用于增加2或4个额外G1/8气口的配件。
- 分别提供两个部件（机器人侧和抓持器侧）。
- 附件可用于左侧或右侧。
- 适用于真空和压缩空气。
- 每个附件有两个高流量气孔。

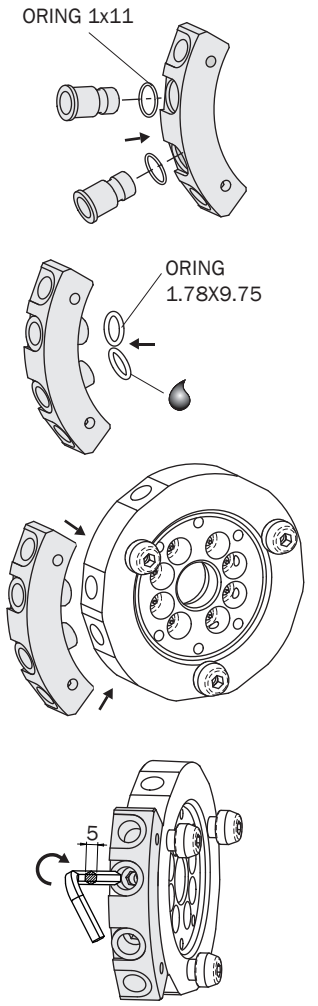
追加のエアポート

- 2か所または4か所のG1/8"追加用エアポート
- 2つのパーツ（ロボットサイドとグリッパーサイド）は。
- 別々に供給可能。
- 左側または右側に同じアクセサリを使用可能。
- 真空・圧縮エアに最適。
- それぞれのアクセサリに、2つの大きな追加エアポート。

QCA90-A



QCA90-B



QCA90-A

QCB90-B

IST-QCA
12/2019

QCA90-A QCA90-B 추가 에어포트 Ek hava girişleri

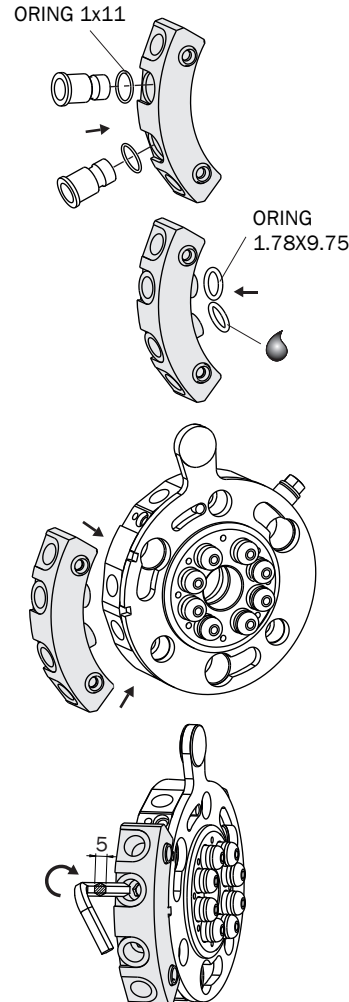
추가 에어포트

- 2개 또는 4개 G1/8 d에어포트 추가용 액세서리.
- 두 부분 (로봇 측면과 그리퍼 측면)은 별도로 공급됩니다.
- 동일한 액세서리는 왼쪽 또는 오른쪽에서 사용할 수 있습니다.
- 진공 및 압축 공기에 적합.
- 각 액세서리에 2 개의 대형 추가 에어 포트.

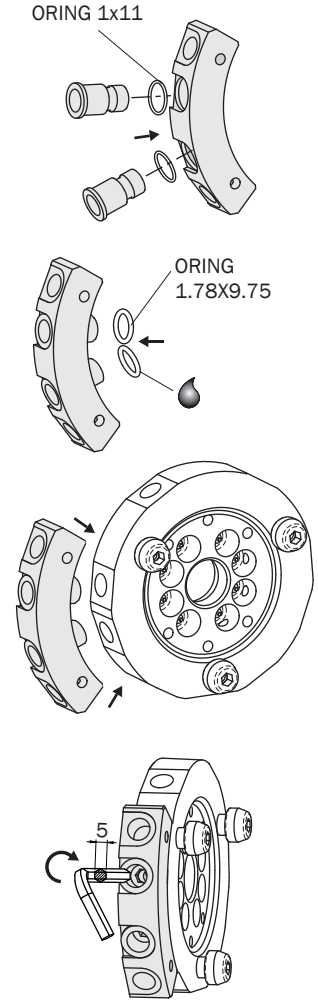
Ek hava girişleri

- G 1/8 lik 2 veya 4 hava girişi eklemek için aksesuarlar.
- İki parça (robot tarafı ve kısıkaç tarafı) ayrı olarak tedarik edilir.
- Aynı aksesuar sol tarafta veya sağ tarafta kullanılabilir.
- Vakumlu ve basınçlı hava için uygun.
- Her aksesuarda iki büyük ek hava girişi.

QCA90-A

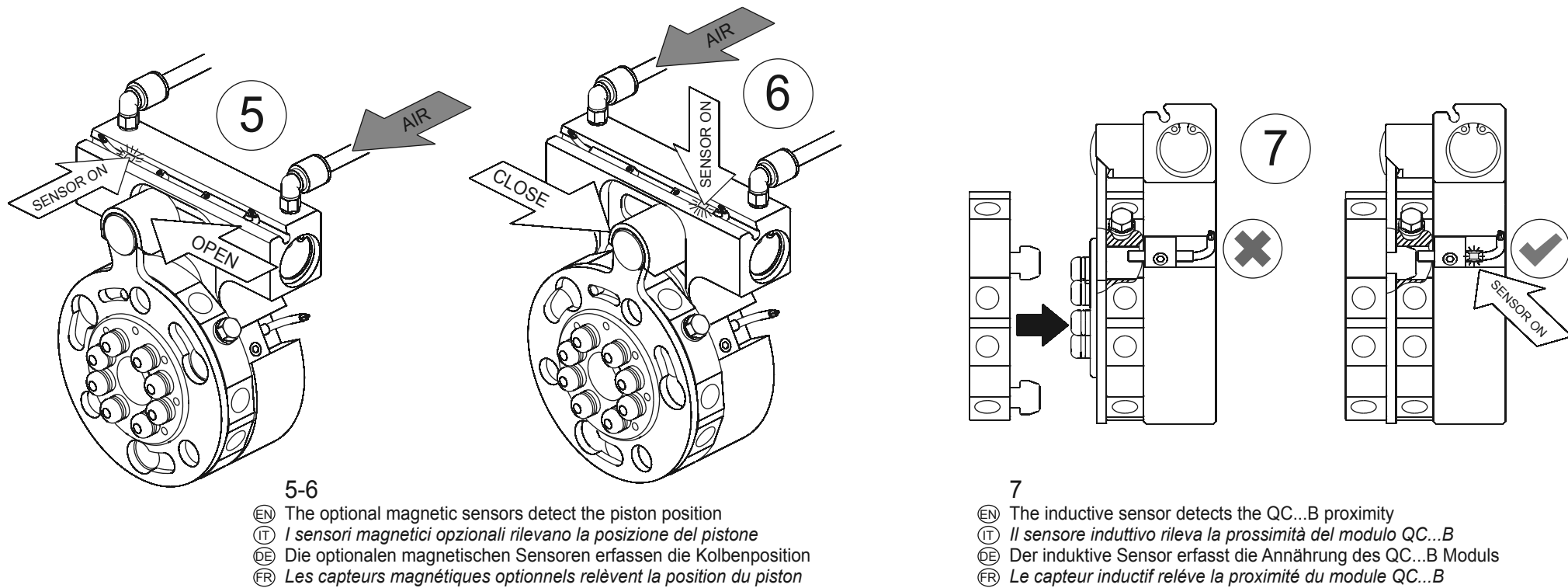
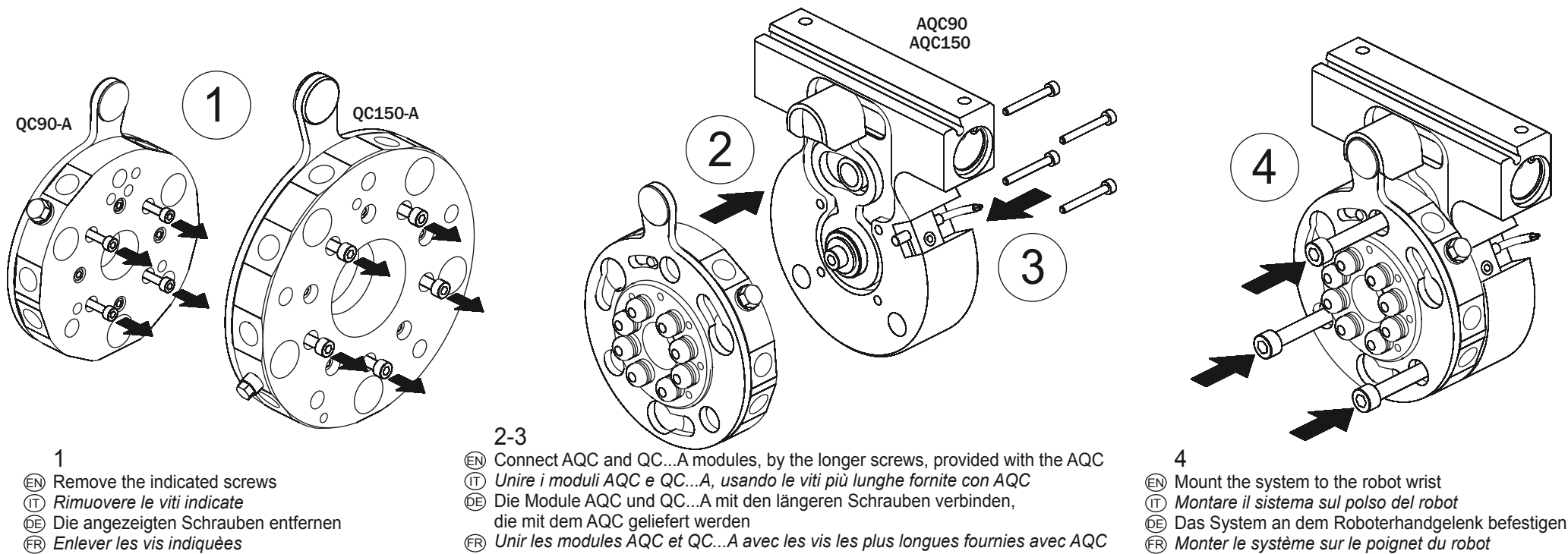


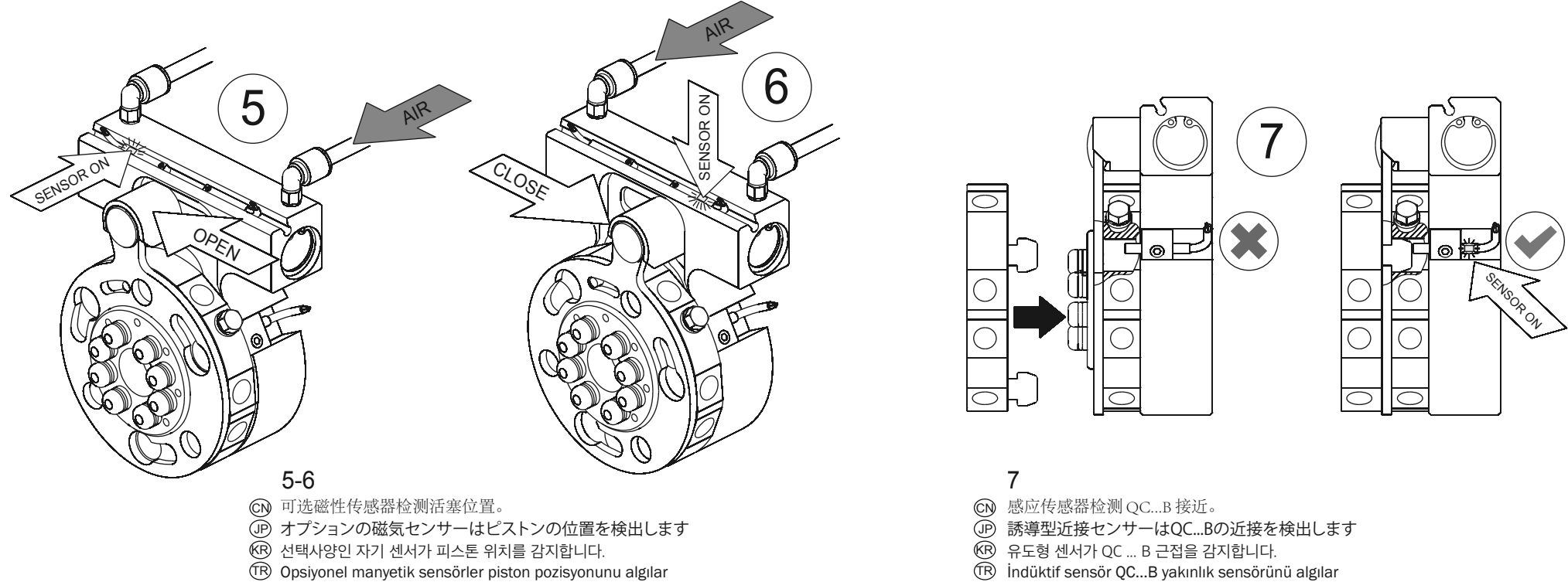
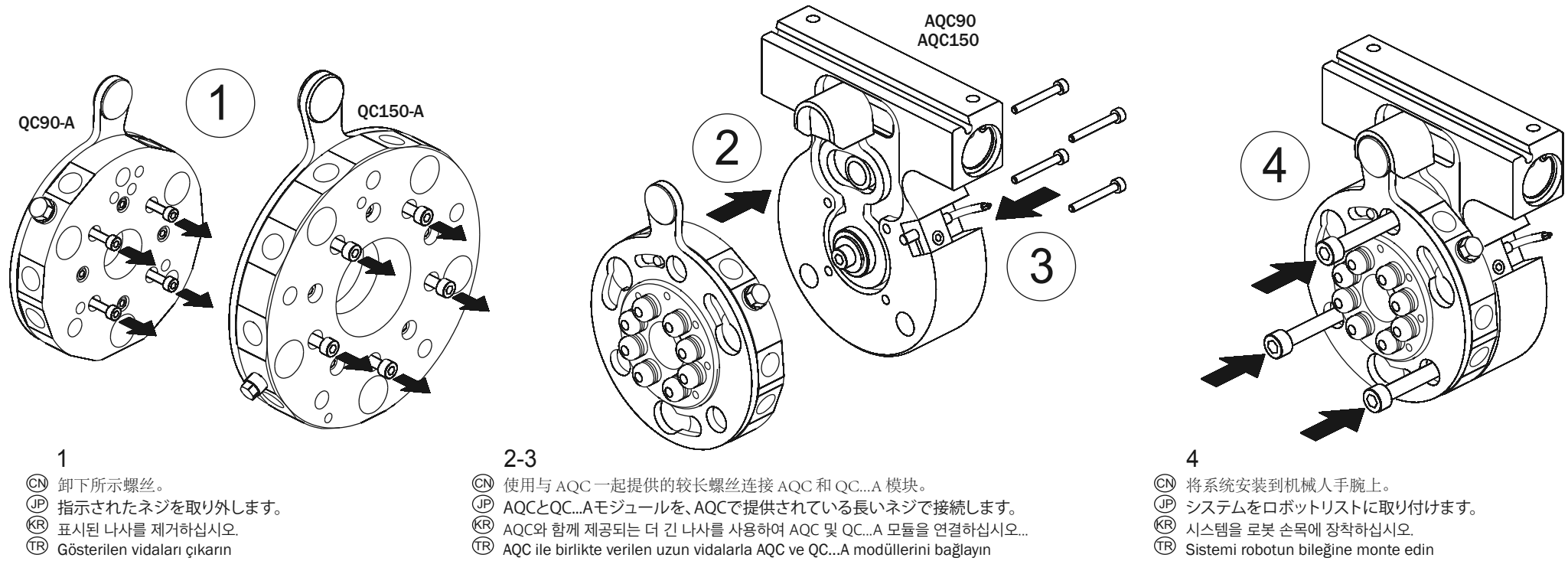
QCA90-B

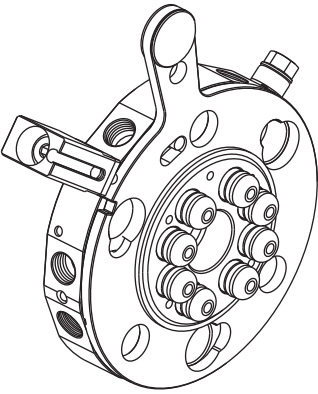


QCA90-A

QCB90-B



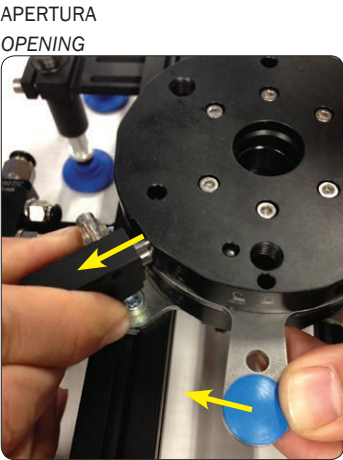




ATTENZIONE
QCY150-A e QCY200-A sono
compatibili con QC...-B solo dotandosi
dell'apposito KIT o con QCY...-B.

ATTENTION
QCY150-A and QCY200-A are
only compatible with QC...-B when
equipped with the specific KIT or with
QCY...-B.

Lato Robot / Robot Side	Lato Utensile / Tool Side		
QCY...-A	KIT for QC...-B	QC...-B	QCY...-B
QCY50-A	/	QC50-B	/
QCY90-A	/	QC90-B	/
QCY150-A	QCY150-KIT-01	QC150-B	QCY150-B
QCY200-A	QCY200-KIT-01	QC200-B	QCY200-B

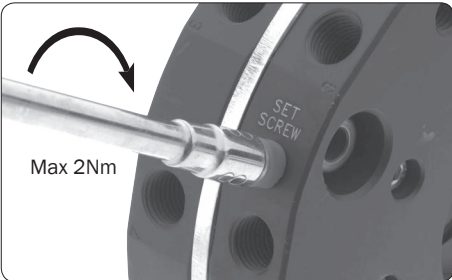


CHIUSURA
La leva apre il flusso d'aria appena
dopo avere agganciato la flangia.



ATTENZIONE: al momento
dell'alimentazione potrebbero
verificarsi movimenti incontrollati.
Mantenersi fuori dal raggio di azione
degli utensili collegati.

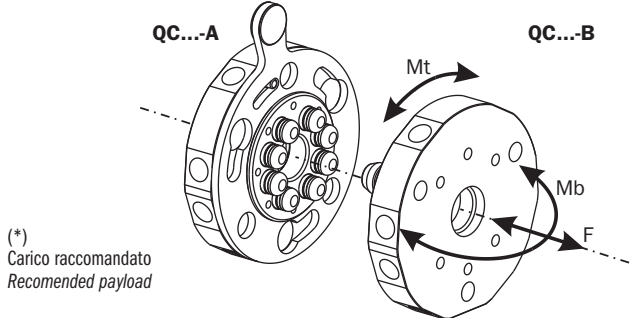
APERTURA
Tirare il LOQC e muovere la leva.
Dopo la chiusura si può agire sulla vite
di bloccaggio conica (SET SCREW), per
azzerare completamente il gioco fra le
due parti.



QCY Cambia utensile Quick changer

Carichi di sicurezza / Safety loads

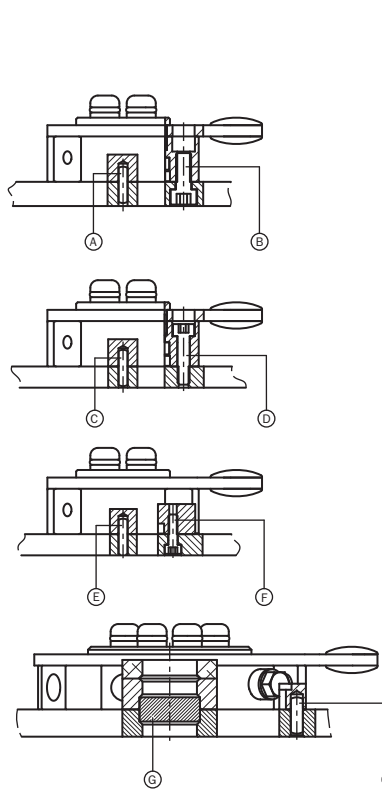
	QC50-A QCY50-A	QC90-A QCX90-A QCY90-A	QC150-A QCX150-A QCY150-A	QC160-A QCX160-A	QC200-A QCX200-A QCY200-A
F	350 N	1400 N	3000 N	3000 N	9000 N
Mt	30 Nm	180 Nm	600 Nm	600 Nm	2000 Nm
Mb	15 Nm	100 Nm	350 Nm	350 Nm	1350 Nm
m (*)	5 kg	20 kg	50 kg	50 kg	150 kg



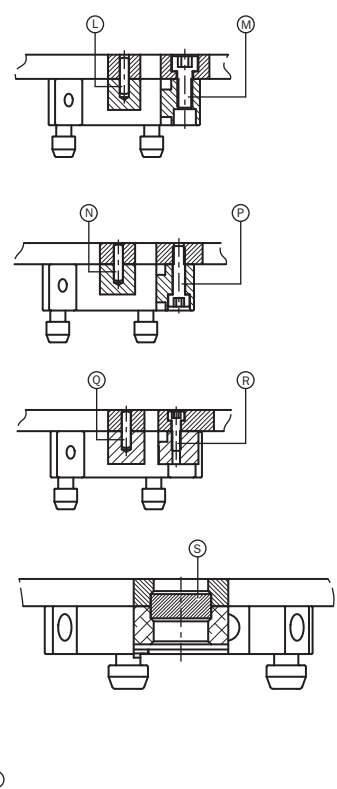
(*)
Carico raccomandato
Recommended payload

Fissaggio / Fastening

Lato robot
Robot side



Lato pinza
Gripper side



	QC50 QCY50	QC90 QCX90 QCY90	QC150 QCX150 QCY150	QC160 QCX160	QC200 QCX200 QCY200
A	Ø3 (2x)	-	-	-	-
B	M5 (3x)	M8 (3x)	M10 (5x)	M10 (5x)	M10 (6x)
C	Ø3 (2x)	-	-	-	-
D	M4 (3x)	M6 (3x)	M8 (5x)	M8 (5x)	M8 (6x)
E	Ø3 (2x)	-	-	-	-
F	M3 (4x)	M5 (2x)	-	-	-
G	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60
H	-	Ø4 (1x)	Ø5 (1x)	-	Ø6 (1x)
L	Ø3 (2x)	-	-	-	Ø6 (1x)
M	M5 (3x)	-	M8 (5x)	M8 (5x)	M10 (6x)
N	Ø3 (2x)	-	-	-	-
P	M4 (3x)	-	M6 (5x)	M6 (5x)	M8 (6x)
Q	Ø3 (2x)	-	-	-	-
R	M3 (4x)	M5 (6x)	M6 (8x)	M6 (8x)	M8 (6x)
S	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60

Unità di blocco per cambia utensili QC

- Evita la caduta accidentale dell'E/OAT.
- Sicurezza meccanica: blocca la maniglia del cambia utensile, solo se correttamente agganciata (1).
- Sicurezza elettrica: emette un segnale elettrico, solo quando è bloccata (2). Questo segnale darà il consenso per il movimento del robot. In caso di aggancio non corretto, o di un urto distruttivo sul LOQC, o di un guasto elettrico del sensore, il segnale cessa ed il robot si ferma.
- Sensore magnetico (tipo SS) (3) o induttivo (tipo SI) (4) fornito a parte.

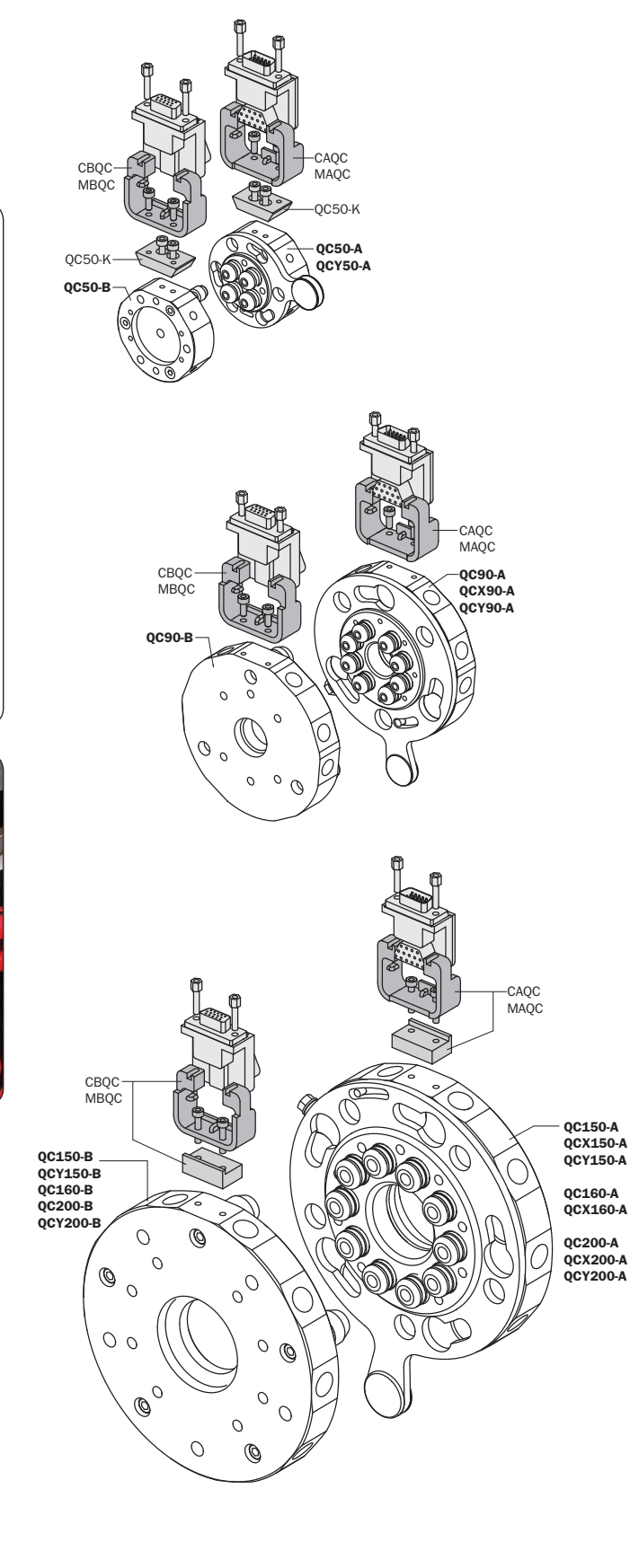
Lock unit for QC quick changers

- It prevents accidental falling of the EOAT.
- Mechanical safety: it locks the handle of the quick changer, only when correctly engaged (1).
- Electrical safety: it emits an electric signal, only when locked (2). This signal will give the consent to the movement of the robot. In the case of incorrect engagement, or destructive impact on the LOQC, or electrical fault of the sensor, the signal drops out and the robot stops.
- Magnetic (SS type) (3) or inductive (SI type) (4) sensor supplied a part.

Modulo di connessione elettrica (opzionale)

Per la connessione elettrica sono disponibili accessori opzionali.

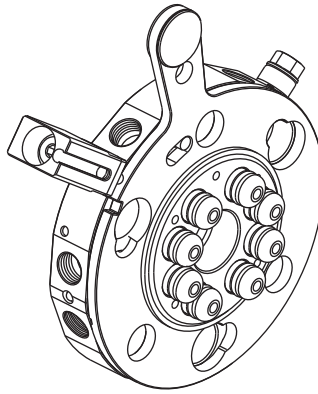
- 15 connessioni elettriche Ø1 mm.
- Attacco rapido I/O attraverso connettore VGA.
- Connessione a sfregamento autopulente o a tasteggio.
- Le due parti sono fornite separatamente:
CAQC - lato robot, a sfregamento
CBQC - lato pinza, a sfregamento
MAQC - lato robot a tasteggio
MBQC - lato pinza a tasteggio



Electrical connection module (optional)

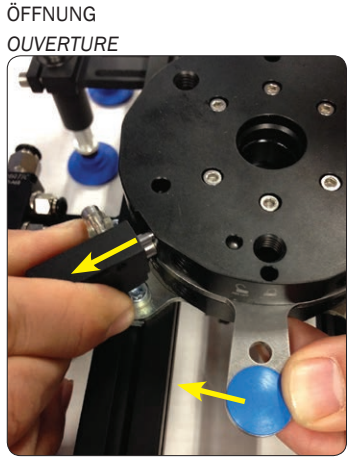
Optional accessories are available for the electrical connection.

- 15 pins Ø1 mm.
- I/O quick change by VGA connector.
- Self-cleaning sliding contacts or spring contact.
- The two parts are supplied separately:
CAQC - robot side, sliding contact
CBQC - gripper side, sliding contact
MAQC - robot side, spring contact
MBQC - gripper side, spring contact



WARNING: QCY150-A and
QCY200-A sind mit QC...-B nur mit
entsprechendem KIT oder mit QCY...-B
kompatibel.

Robotersseite / Côté robot	Werkzeugseite / Côté outil		
QCY...-A	KIT for QC...-B	QC...-B	QCY...-B
QCY50-A	/	QC50-B	/
QCY90-A	/	QC90-B	/
QCY150-A	QCY150-KIT-01	QC150-B	QCY150-B
QCY200-A	QCY200-KIT-01	QC200-B	QCY200-B

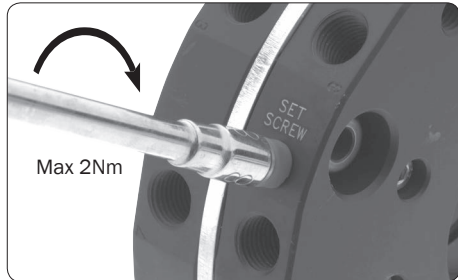


SCHLIEßUNG
Der Hebel öffnet den Luftstrom,
nachdem der Flansch angekoppelt
worden ist.



ACHTUNG: Sobald die Versorgungsluft
ausströmt, könnten unkontrollierte
Bewegungen auftreten, halten
Sie sich deshalb außerhalb des
Aktionsbereichs der angeschlossenen
Geräte auf.
ÖFFNUNG
Ziehen Sie die LOQC und bewegen Sie
den Griff.

Nach dem Verschließen der Teile A
und B kann mittels einer konische
Fixierschraube ein reproduzierbares
Nullspiel zwischen den Teilen A + B
erreicht werden nur für.



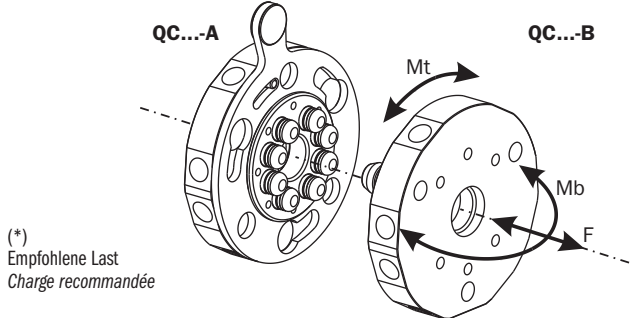
Bedienungsanleitung (DE)
Notice d'utilisation (FR)

IST-QCY 02/2019

QCY Schnellwerkzeugwechsler Changeur d'outil rapide

Sicherheitsbelastungen / Charges admissibles

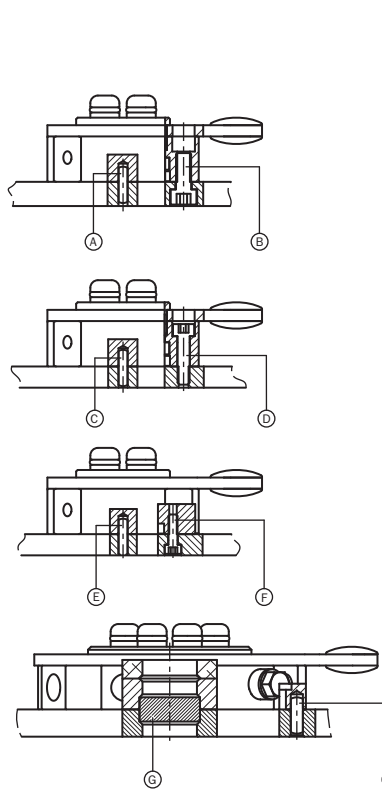
	QC50-A QCY50-A	QC90-A QCX90-A QCY90-A	QC150-A QCX150-A QCY150-A	QC160-A QCX160-A	QC200-A QCX200-A QCY200-A
F	350 N	1400 N	3000 N	3000 N	9000 N
Mt	30 Nm	180 Nm	600 Nm	600 Nm	2000 Nm
Mb	15 Nm	100 Nm	350 Nm	350 Nm	1350 Nm
m (*)	5 kg	20 kg	50 kg	50 kg	150 kg



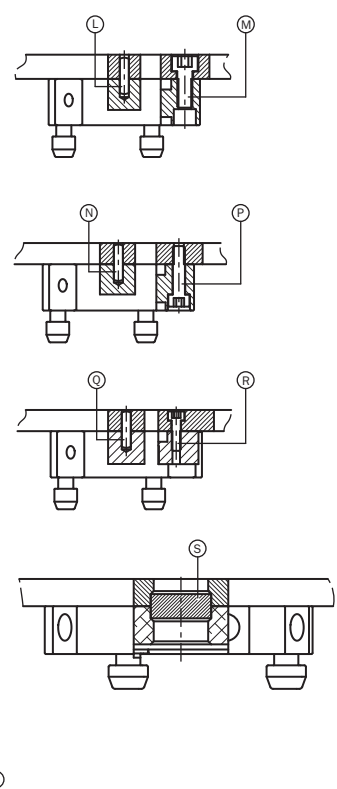
(*)
Empfohlene Last
Charge recommandée

Halterung / Fixation

Robotersseite
Côté robot



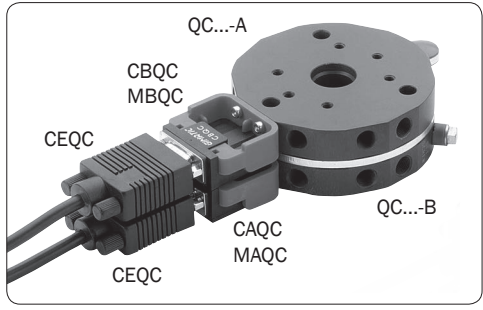
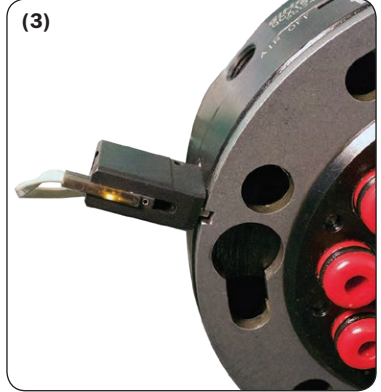
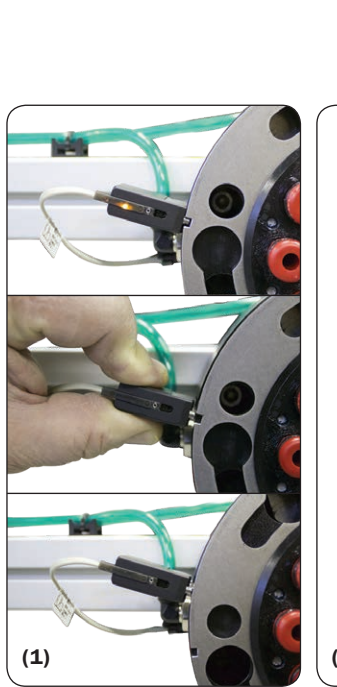
Greifерseite
Côté pince



	QC50 QCY50	QC90 QCX90 QCY90	QC150 QCX150 QCY150	QC160 QCX160	QC200 QCX200 QCY200
A	Ø3 (2x)	-	-	-	-
B	M5 (3x)	M8 (3x)	M10 (5x)	M10 (5x)	M10 (6x)
C	Ø3 (2x)	-	-	-	-
D	M4 (3x)	M6 (3x)	M8 (5x)	M8 (5x)	M8 (6x)
E	Ø3 (2x)	-	-	-	-
F	M3 (4x)	M5 (2x)	-	-	-
G	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60
H	-	Ø4 (1x)	Ø5 (1x)	-	Ø6 (1x)
L	Ø3 (2x)	-	-	-	Ø6 (1x)
M	M5 (3x)	-	M8 (5x)	M8 (5x)	M10 (6x)
N	Ø3 (2x)	-	-	-	-
P	M4 (3x)	-	M6 (5x)	M6 (5x)	M8 (6x)
Q	Ø3 (2x)	-	-	-	-
R	M3 (4x)	M5 (6x)	M6 (8x)	M6 (8x)	M8 (6x)
S	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60

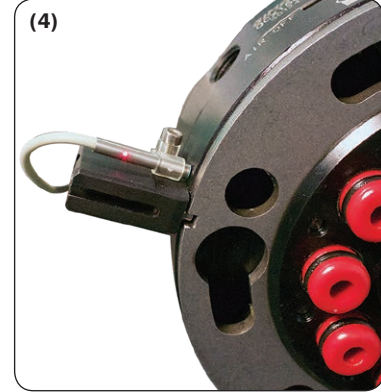
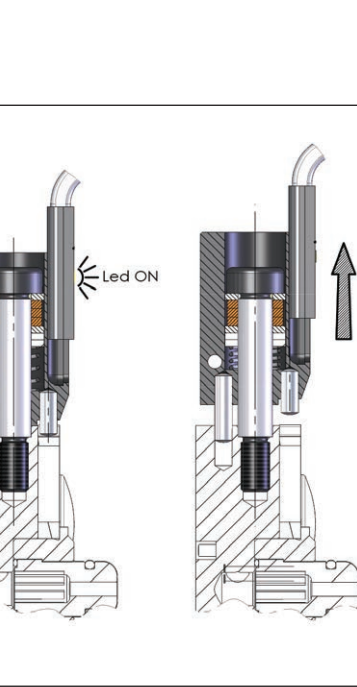
Verriegelungseinheit für QC Werkzeugwechsler QC

- Verhindert das versehentliche Herunterfallen vom EOAT.
- Mechanische Sicherheit: blockiert den Griff des Werkzeugwechslers nur, wenn korrekt gekoppelt (1).
- Elektrische Sicherheit: gibt ein elektrisches Signal nur, wenn verriegelt (2). Dieses Signal erteilt die Zustimmung für die Roboterbewegung. Bei nicht korrekter Koppelung, bei einem zerstörerischen Stoß auf der LOQC oder bei einem elektrischen Defekt des Sensors endet das Signal und der Roboter hält an.
- Magnetischer (Typ SS) (3) oder induktiver (Typ SI) (4) Sensor getrennt geliefert.



Unité de blocage pour QC changeur d'outil QC

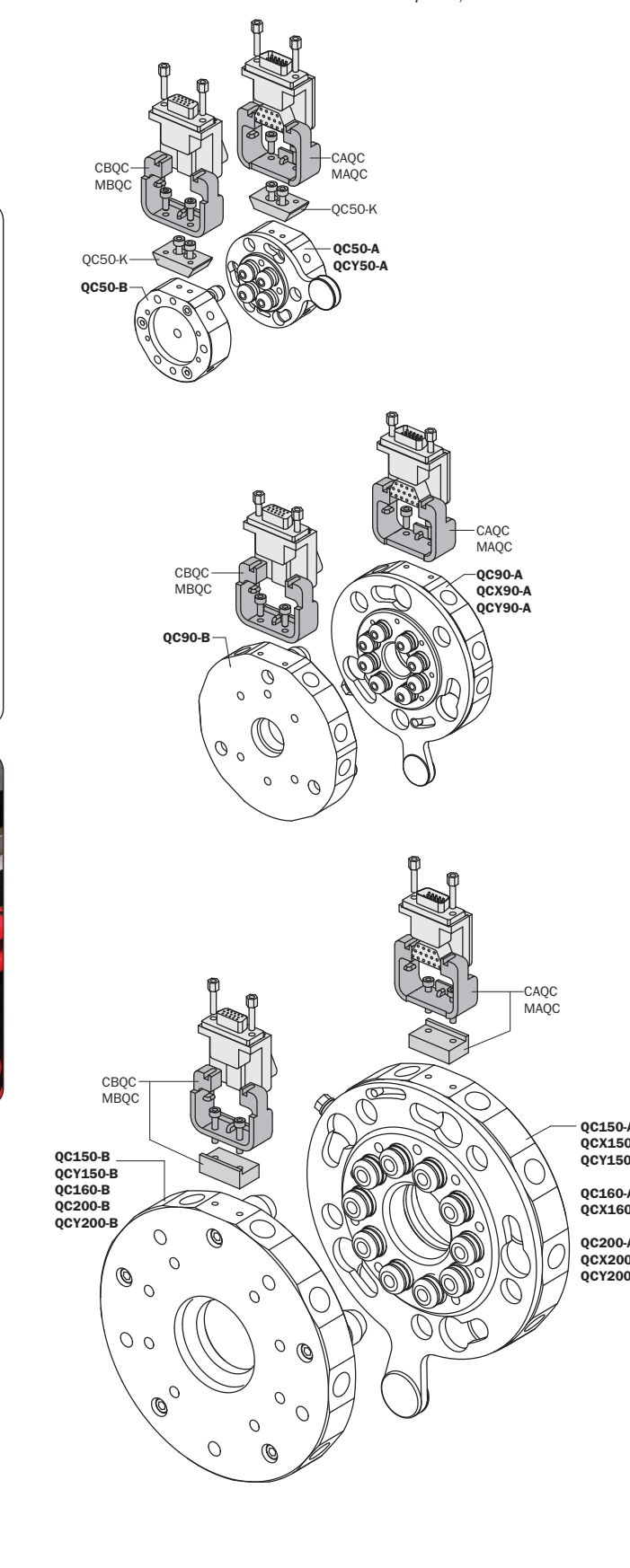
- Évite la chute accidentelle de l'E/OAT.
- Sécurité mécanique: bloque la poignée du changeur d'outil, uniquement si elle est correctement accrochée (1).
- Sécurité électrique: émet un signal électrique, uniquement lorsqu'elle est bloquée (2). Ce signal donnera l'autorisation pour le mouvement du robot. En cas d'accrochage incorrect, d'un choc destructif sur le LOQC ou d'une panne électrique du capteur, le signal s'interrompt et le robot s'arrête.
- Capteur magnétique (type SS) (3) ou inductif (type SI) (4) fourni à part.



Elektroverbindungsmodul (Option)

Optionales Zubehör steht für den elektrischen Anschluss zur Verfügung.

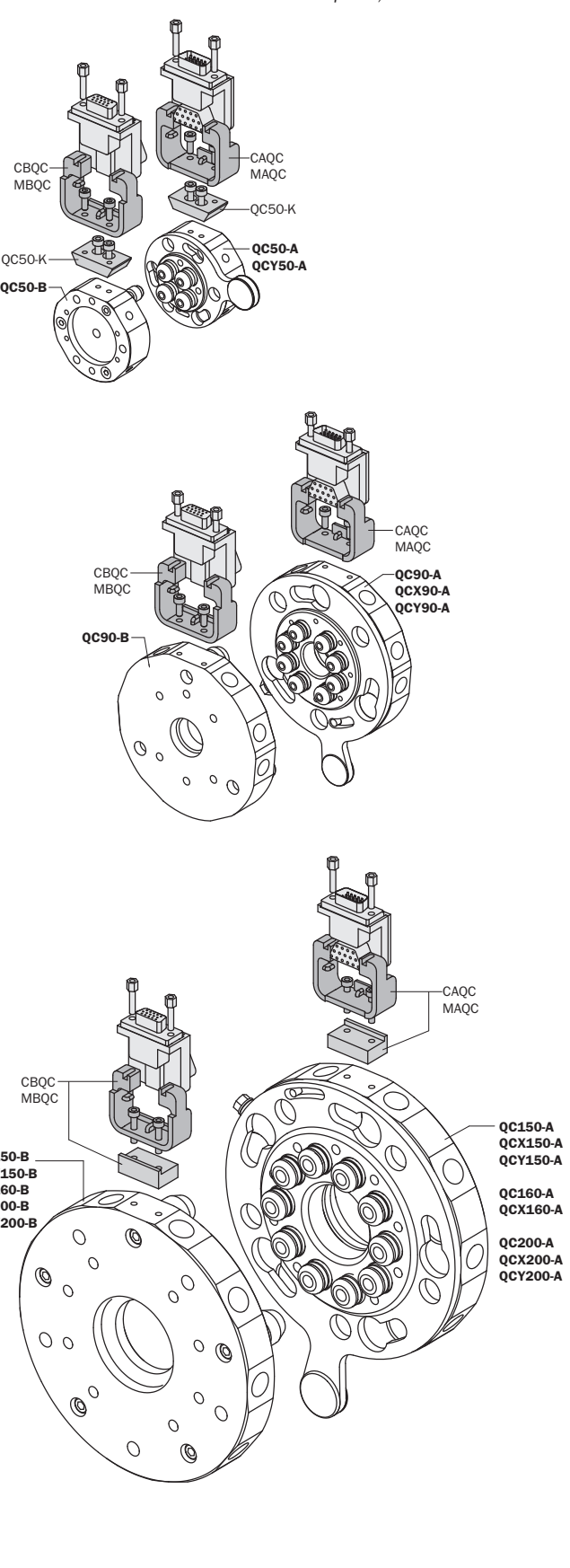
- 15 Stifte Ø 1 mm
- I/O bei Werkzeugwechsel durch VGA-Anschluss
- Selbstreinigende Schleifkontakte oder Federkontakt.
- Die beiden Teile werden separat geliefert:
CAQC - Robotersseite, Schleifkontakt
CBQC - Greifерseite, Schleifkontakt
MAQC - Robotersseite, Federkontakt
MBQC - Greifерseite, Federkontakt

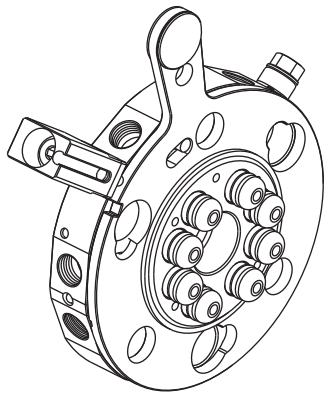


Module de connexion électrique (en option)

Des accessoires sont disponibles en option pour la connexion électrique.

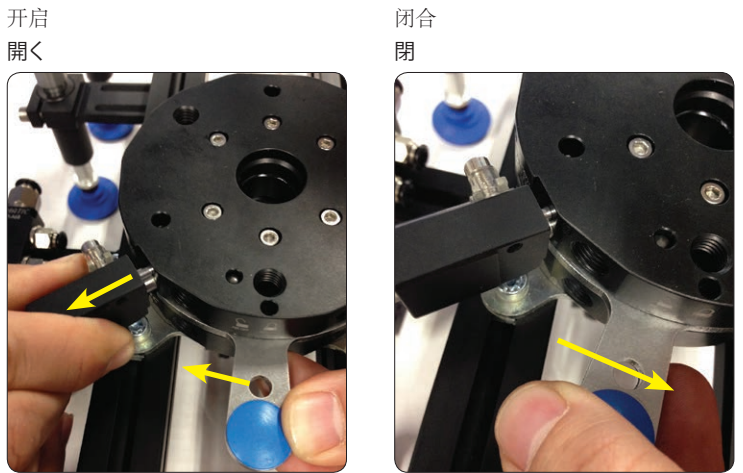
- 15 broches Ø1 mm.
- Changement rapide E/S par connecteur VGA.
- Contacts coulissant auto-nettoyants ou contacts à ressort.
- Les deux éléments sont fournis séparément :
CAQC - côté robot, contact coulissant
CBQC - côté pince, contact coulissant
MAQC - côté robot, contact à ressort
MBQC - côté pince, contact à ressort





注意: QCY150-A 和 QCY200-A 仅在配备特定套件时与 QC...-B 兼容, 或者与 QCY...-B 兼容。

机器人側 / ロボット側	工具側 / ツール側		
QCY...-A	KIT for QC...-B	QC...-B	QCY...-B
QCY50-A	/	QC50-B	/
QCY90-A	/	QC90-B	/
QCY150-A	QCY150-KIT-01	QC150-B	QCY150-B
QCY200-A	QCY200-KIT-01	QC200-B	QCY200-B



开启
開く

关闭
閉

注意: 开启气流时, 会出现移动失控。
保持连接工具的距离。

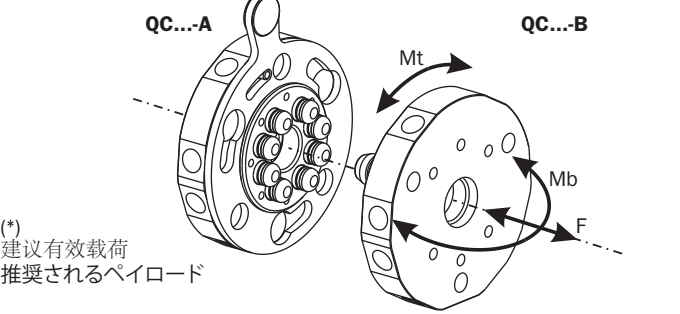
开启
拉动 LOQC 并移动手柄。

关闭
拉动 LOQC 并移动手柄。

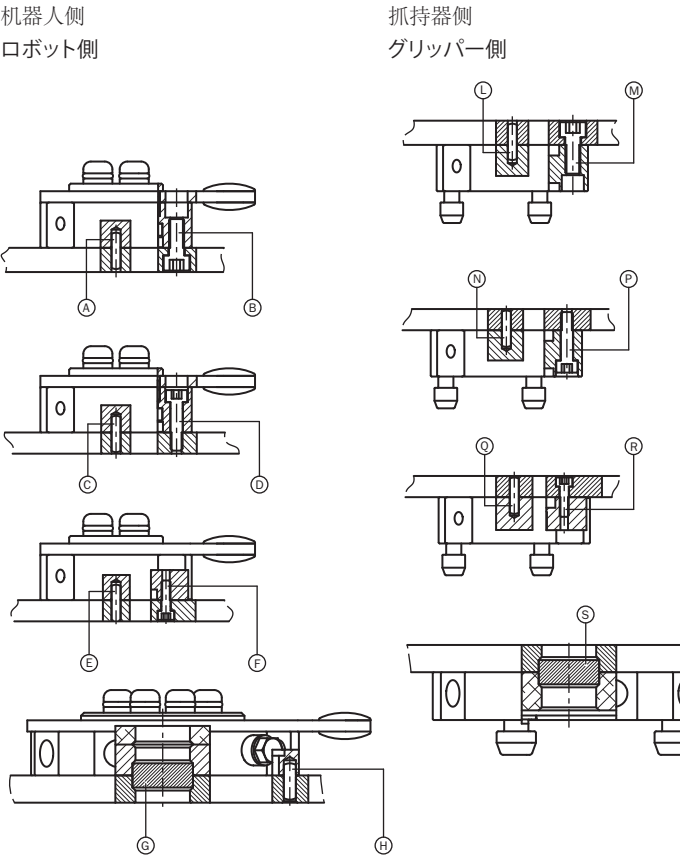


安全负载 / 安全負荷

	QC50-A QCY50-A	QC90-A QCY90-A	QC150-A QCY150-A	QC160-A QCX160-A	QC200-A QCX200-A
F	350 N	1400 N	3000 N	3000 N	9000 N
Mt	30 Nm	180 Nm	600 Nm	600 Nm	2000 Nm
Mb	15 Nm	100 Nm	350 Nm	350 Nm	1350 Nm
m (*)	5 kg	20 kg	50 kg	50 kg	150 kg



紧固 / 固定



	QC50 QCY50	QC90 QCY90	QC150 QCY150	QC160 QCX160	QC200 QCX200
A	Ø3 (2x)	-	-	-	-
B	M5 (3x)	M8 (3x)	M10 (5x)	M10 (5x)	M10 (6x)
C	Ø3 (2x)	-	-	-	-
D	M4 (3x)	M6 (3x)	M8 (5x)	M8 (5x)	M8 (6x)
E	Ø3 (2x)	-	-	-	-
F	M3 (4x)	M5 (2x)	-	-	-
G	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60
H	-	Ø4 (1x)	Ø5 (1x)	-	Ø6 (1x)
L	Ø3 (2x)	-	-	-	Ø6 (1x)
M	M5 (3x)	-	M8 (5x)	M8 (5x)	M10 (6x)
N	Ø3 (2x)	-	-	-	-
P	M4 (3x)	-	M6 (5x)	M6 (5x)	M8 (6x)
Q	Ø3 (2x)	-	-	-	-
R	M3 (4x)	M5 (6x)	M6 (8x)	M6 (8x)	M8 (6x)
S	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60

QC 快速切换器锁紧单元

- 防止 EOAT 意外跌落。
- 机械安全: 仅在正确啮合时 (1) 才锁紧快速切换器把手。
- 电气安全: 仅在锁紧 (2) 时才发射电气信号。该信号将同意机器人移动。如果啮合不正确, 或者 LOQC 存在破坏性冲击, 或者传感器存在电气故障, 则信号消失, 机器人停止。
- 磁性传感器 (SS 型) (3) 或感应式传感器 (SI 型) (4) 作为一个部件提供。

QC ツールチェンジャー用ロッキット

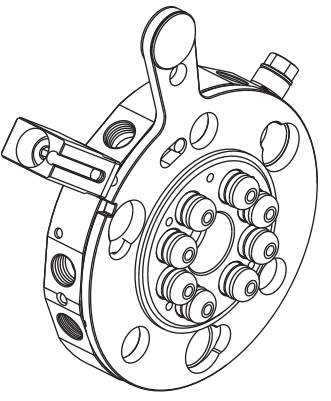
- EOAT 的偶発的な落下を防止します。
- 機械的な安全性: 正しく装着されている場合にのみ、ツールチェンジャーのハンドルをロックします (1)。
- 電気的安全性: ロックされている場合にのみ、電気信号を発信します (2)。この信号はロボットに装着されている、または LOQC に破壊的な衝撃があった、またはセンサーの電気的故障があった場合、信号は中断されロボットが停止します。
- 磁気 (SS タイプ) (3) または誘導 (SI タイプ) (4) センサーが供給部品です。

电气连接模块 (选装)

- 提供可选附件进行电气连接。
- 15 针脚直径 1 毫米。
- 使用 VGA 连接器快速切换输入/输出。
- 自清洁滑动接触器或弹簧接触器。
- 分别提供两部分:
 - CAQC - 机器人側, 滑动接触器
 - CBQC - 抓握器側, 滑动接触器
 - MAQC - 机器人側, 弹簧接触器
 - MBQC - 抓握器側, 弹簧接触器

電気配線用モジュール (オプション)

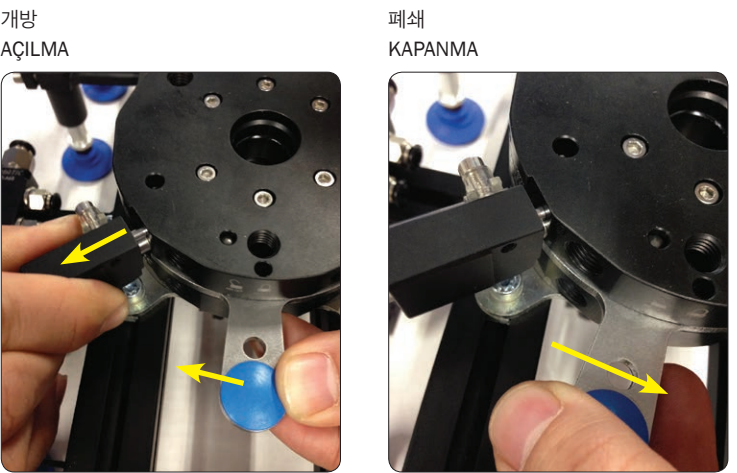
- オプションのアクセサリは、電気接続に利用可能です。
- 15ピン Ø1 mm。
- VGAコネクタによるI/Oクイックチェンジ。
- セルフクリーニング式スライド接続またはバネ接続。
- 2つの部品は別々に供給されます:
 - CAQC - ロボット側、スライド接触
 - CBQC - グリッパ側、スライド接触
 - MAQC - ロボット側、バネ接触
 - MBQC - グリッパ側、バネ接触



주의: QCY150-A 및 QCY200-A는 특정 KIT 또는 QCY...-B가 장착 된 경우에만 QC...-B와 호환됩니다。

DİKKAT: QCY150-A ve QCY200-A sadece spesifik KİT ile donatıldığında QC...-B ya da QCY...-B ile uyumludur.

로봇쪽 / robot tarafı	도구쪽 / alet tarafı		
QCY...-A	KIT for QC...-B	QC...-B	QCY...-B
QCY50-A	/	QC50-B	/
QCY90-A	/	QC90-B	/
QCY150-A	QCY150-KIT-01	QC150-B	QCY150-B
QCY200-A	QCY200-KIT-01	QC200-B	QCY200-B



개방
AÇILMA

폐쇄
KAPANMA

注意: 공기 흐름이 열린 후 제어가 되지 않는 움직임이 발생되면, 연결된 톨과 거리를 유지하십시오。

DİKKAT: hava akışı açıldıktan sonra istem dışı bir hareket meydana gelebilir. Bağlı aletler ile güvenlik mesafesi bulundurun.

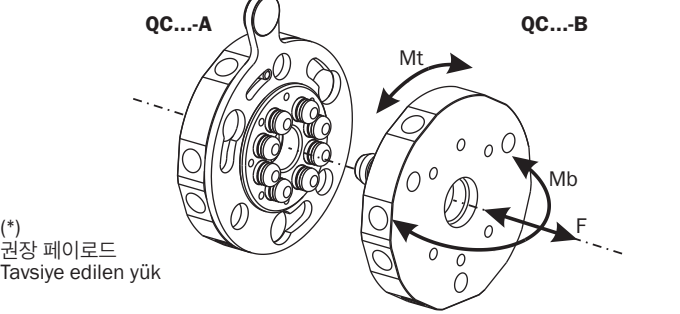
개방
LOQC를 당기고 핸들을 움직입니다。

결합 이후, "모관용" 적용을 위해 원뿔형 세트 나사를 맞물려 양쪽 측면 사이의 백래쉬를 제거합니다。

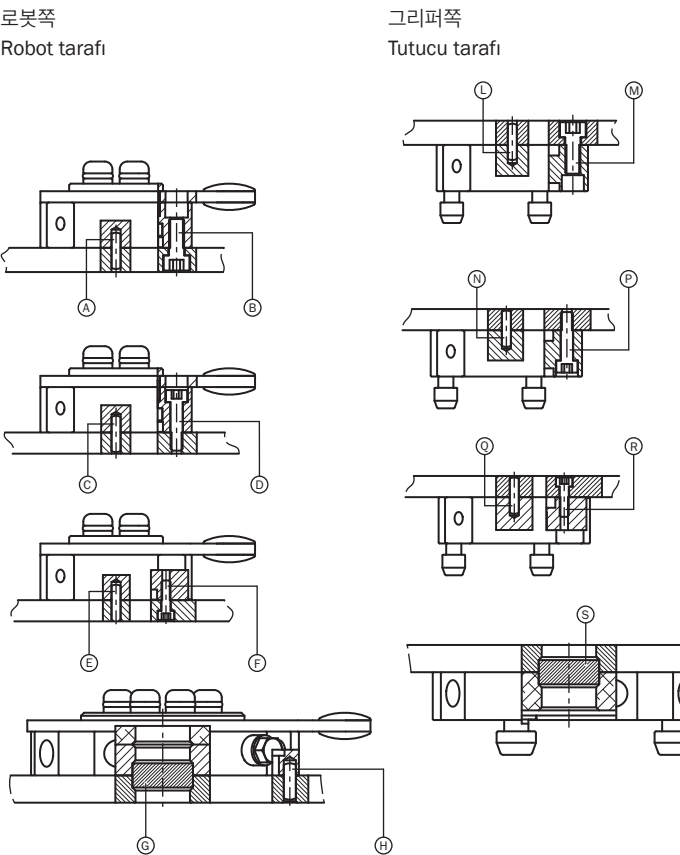


안전 하중 / Güvenli yükler

	QC50-A QCY50-A	QC90-A QCX90-A	QC150-A QCX150-A	QC160-A QCX160-A	QC200-A QCX200-A
F	350 N	1400 N	3000 N	3000 N	9000 N
Mt	30 Nm	180 Nm	600 Nm	600 Nm	2000 Nm
Mb	15 Nm	100 Nm	350 Nm	350 Nm	1350 Nm
m (*)	5 kg	20 kg	50 kg	50 kg	150 kg



잠금 / Sabitleme



	QC50 QCY50	QC90 QCX90	QC150 QCX150	QC160 QCX160	QC200 QCX200
A	Ø3 (2x)	-	-	-	-
B	M5 (3x)	M8 (3x)	M10 (5x)	M10 (5x)	M10 (6x)
C	Ø3 (2x)	-	-	-	-
D	M4 (3x)	M6 (3x)	M8 (5x)	M8 (5x)	M8 (6x)
E	Ø3 (2x)	-	-	-	-
F	M3 (4x)	M5 (2x)	-	-	-
G	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60
H	-	Ø4 (1x)	Ø5 (1x)	-	Ø6 (1x)
L	Ø3 (2x)	-	-	-	Ø6 (1x)
M	M5 (3x)	-	M8 (5x)	M8 (5x)	M10 (6x)
N	Ø3 (2x)	-	-	-	-
P	M4 (3x)	-	M6 (5x)	M6 (5x)	M8 (6x)
Q	Ø3 (2x)	-	-	-	-
R	M3 (4x)	M5 (6x)	M6 (8x)	M6 (8x)	M8 (6x)
S	-	Ø20	Ø50	Ø50	Ø60

QC 킷 체인저용 고정 장치

- 실수로 EOAT가 떨어지는 것을 방지합니다。
- 기계적 안전: 정확하게 맞물린 경우에만 킷 체인저의 핸들을 잠급니다(1)。
- 전기 안전: 잠긴 경우에만 전기 신호를 발송합니다(2)。로봇의 움직임에 동의할 경우 이 신호가 발송됩니다。부정확 한 맞물림 또는 LOQC에 대한 파괴적인 충격 또는 센서의 전기적 결함의 경우, 신호가 중지되어, 로봇이 정지합니다。
- 자기(SS 유형) (3) 또는 유도형 (SI 유형) (4) 센서가 공급된 부품。

QC ֆabuk deęiřtiricileri kilitt ünitesi

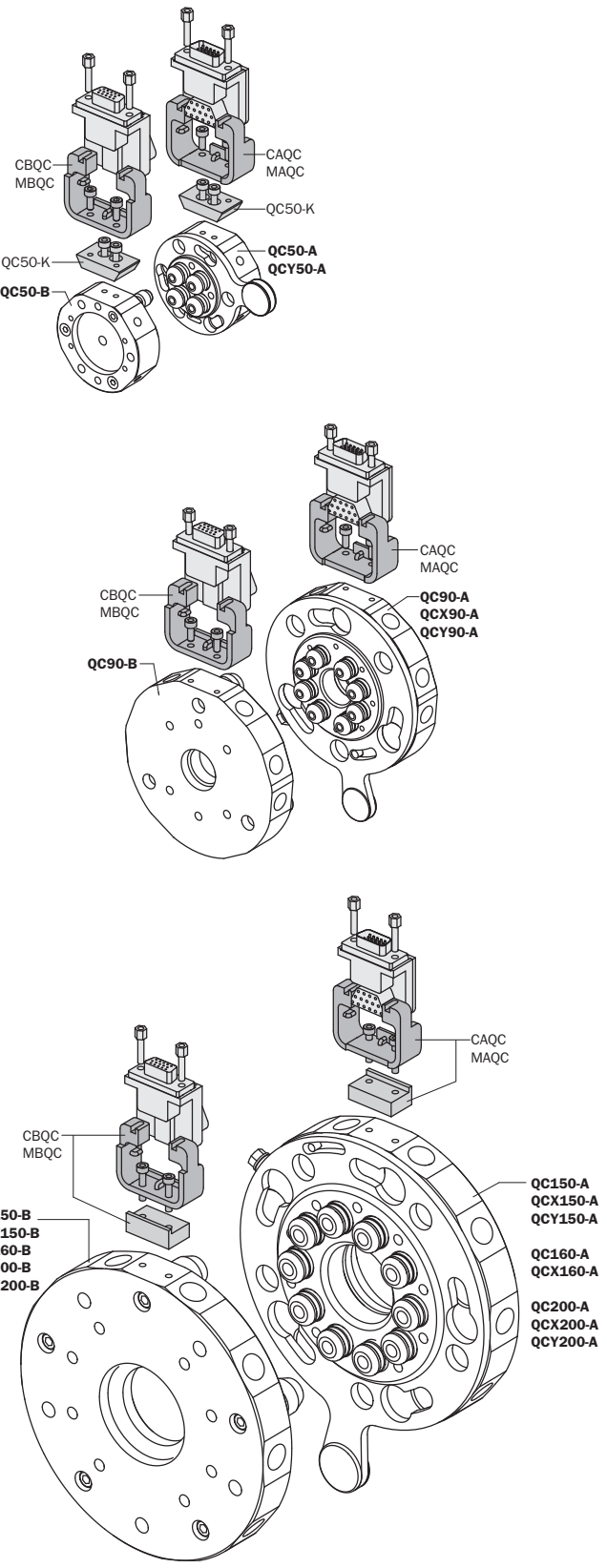
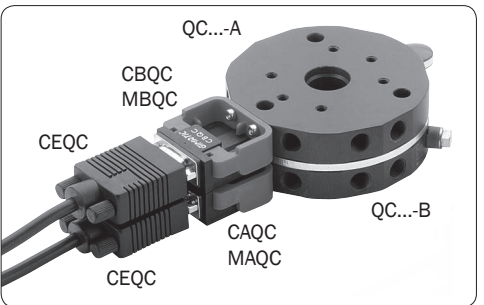
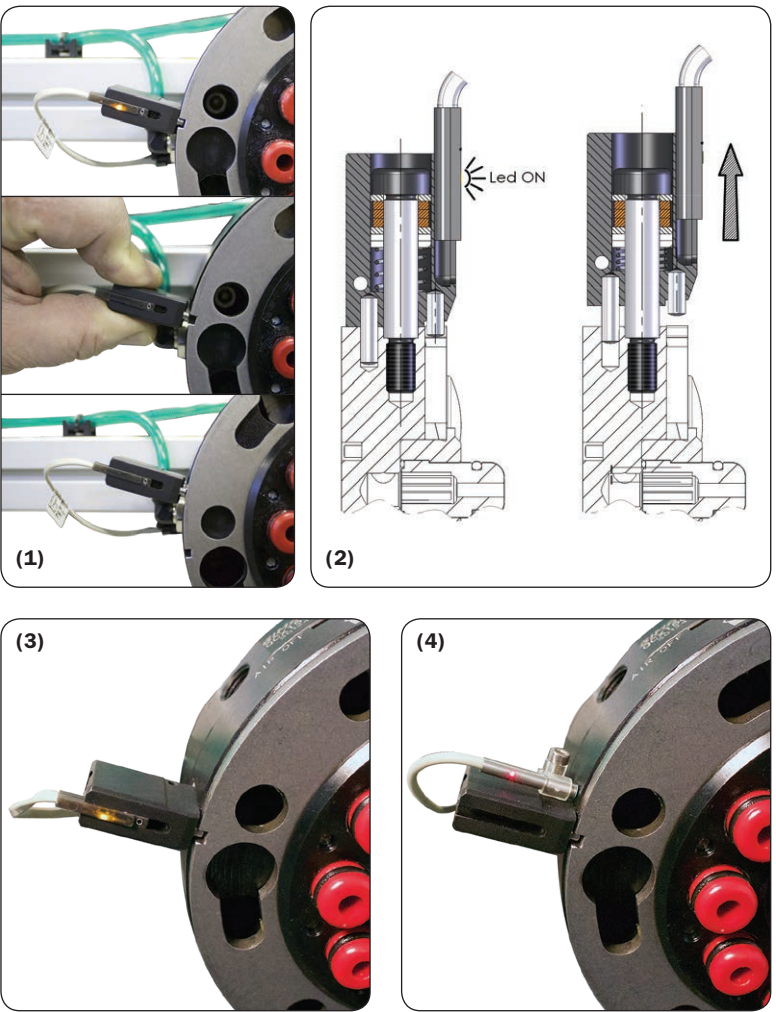
- EOAT'ın kasara düşmesini önler.
- Mekanik güvenlik: ֆabuk deęiřtiricinin tutamaęını sadece doęru řekilde kavradıęında (1) kilittir.
- Elektrik güvenlięi: sadece kilittendięinde elektrik sinyali yayar (2). Sinyal, robotun hareketine imkan verecektir. Doęru kavramanın gerֆekleřmedi durumlarda ya da LOQC üzerinde yıkıcı darbe meydana geldięinde ya da sensurun elektrik anızasında sinyal kapanır ve robot stop eder.
- Manyetik (SS tipi) (3) ya da endüktif (SI tipi) (4) sensor parֆa olarak tedarik edilmektedir.

전기 배선 모듈(선택사항)

- 선택 가능한 액세서리는 전기 연결에 사용될 수 있습니다。
- 15 핀 Ø1 mm。
- VGA 커넥터를 사용하여 I/O를 신속하게 변환。
- 셀프 클리닝 슬라이딩 접촉 또는 스프링 접촉
- 두 부품은 별도로 제공됩니다。
- CAQC - 로봇 측면, 슬라이딩 접촉
- CBQC - 그리퍼 측면, 슬라이딩 접촉
- MAQC - 로봇 타피, 스프링 접촉
- MBQC - 그리퍼 측면, 스프링 접촉

Elektriskel baęlantı modülü (isteęe baęlı)

- Elektrik baęlantısı için isteęe baęlı aksesuarlar mevcuttur.
- 15 pin Ø1 mm.
- VGA konnektörü I/O hızlı deęiřtirme.
- Kendi kendini temizleyen kayan ya da yayılı kontaktlar.
- İki parֆa ayrı ayrı tedarik edilmektedir:
- CAQC - robot tarafı, kayan kontakt
- CBQC - tutucu tarafı, kayan kontakt
- MAQC - robot tarafı, yayılı kontakt
- MBQC - tutucu tarafı, yayılı kontakt



IST-QCY-KIT

02/2020

Istruzione kit di trasformazione

Transformation KIT Operating Instruction

Il KIT di trasformazione permette di rendere compatibili i modelli QC150-B e QC200-B con i nuovi cambia utensile QCY150-A e QCY200-A.

The transformation KIT makes the QC150-B and QC200-B models compatible with the new QCY150-A and QCY200-A quick changers.

ATTENZIONE: il QC...-B non sarà più compatibile con i modelli QC...-A e QCX...-A dopo aver assemblato il KIT di trasformazione.

ATTENTION: the QC...-B will no longer be compatible with the QC...-A and QCX...-A models after assembling the transformation KIT.

QCY...-A	QC...-B	KIT
QCY150-A	QC150-B QCP150-B	QCY150-KIT-01
QCY200-A	QC200-B QCP200-B	QCY200-KIT-01

Procedura di assemblaggio:

Assembly procedure:

- Posizionare l'EOAT su una superficie che ne assicuri la stabilità.
- Pulire i fori del QC...-B dalla presenza di eventuale grasso.
- Introdurre gli o-ring (2) presenti nel KIT in ognuno dei fori del QC...-B, accertandosi che siano inseriti a fondo (come da Fig. B).
- Introdurre la boccola di riduzione (1) con il lato aperto rivolto verso l'alto sul foro del QC...-B (come da Fig. C).
- Posizionare la spina di inserimento (3) presente nel KIT nella boccola di riduzione.
- Mediante una mazzetta in plastica, inserire la boccola nel QC...-B facendo attenzione a mantenerla perpendicolare durante l'operazione (come da Fig. D). Una porzione eccedente di o-ring potrebbe essere tagliata durante l'operazione.
- Controllare che la boccola di riduzione (1) sia inserita fino in battuta: non deve sporgere rispetto al piano del QC...-B.
- Ripetere le operazioni precedenti per assemblare le altre boccole di riduzione nei fori rimanenti del QC...-B.
- Place the EOAT on a surface that ensures its stability.
- Clean the holes of the QC...-B from the presence of any grease.
- Introduce the o-rings (2) present in the KIT into each hole of the QC...-B, making sure that they are inserted fully (as shown in the Pic. B).
- Insert the reduction bushing (1) with the open side facing up on the hole of the QC...-B (as shown in the Pic. C).
- Place the insertion pin (3) in the KIT into the reduction bushing.
- Using a plastic hammer, insert the bushing into the QC...-B taking care to keep it perpendicular during the operation (as shown in the Pic. D). An excess portion of the o-ring could be cut off during the operation.
- Make sure that the reduction bushing (1) is in contact with the bottom of the hole: it must not protrude from the plane of the QC...-B.
- Repeat the previous steps to assemble the other reduction bushings in the remaining holes of the QC...-B.

