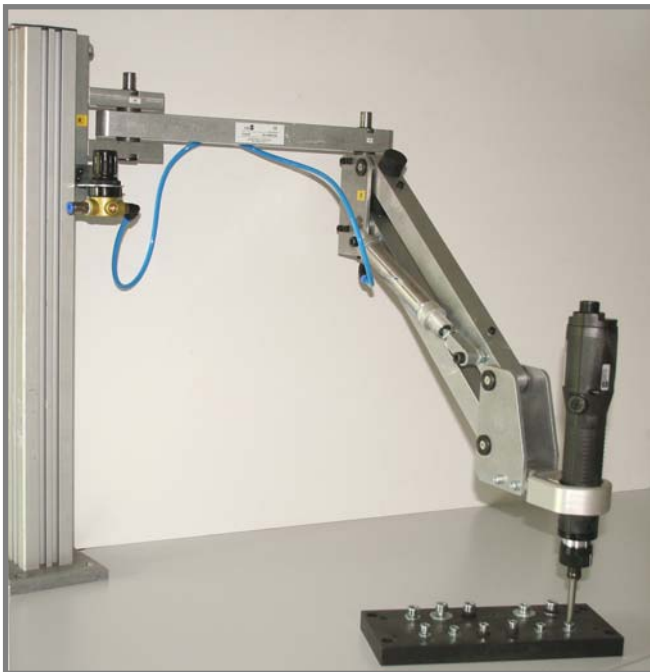


ERGO-POSITIONIERARM EPA 40



Als Montage- und Messhilfe in der Produktion für die Bereiche des Maschinen-, Blech- und Apparatebaus. Ebenso einsetzbar für die Montage von elektronischen Baugruppen sowie in der Möbel- und Kunststoff verarbeitenden Industrie für die Fertigungsschritte Bohren, Gewindeschneiden, Schrauben, Fräsen und Polieren.



QUALITÄT

- Präzises Arbeiten ist durch senkrechte oder waagerechte Führung möglich.
- Der Werker wird bei allen Schraubfällen unterstützt.
- Auch bei hohem Werkzeuggewicht kann exakt gearbeitet werden (**Gewichtsaufnahme bis 10 kg, Drehmomentaufnahme bis 40 Nm**).

SICHERHEIT

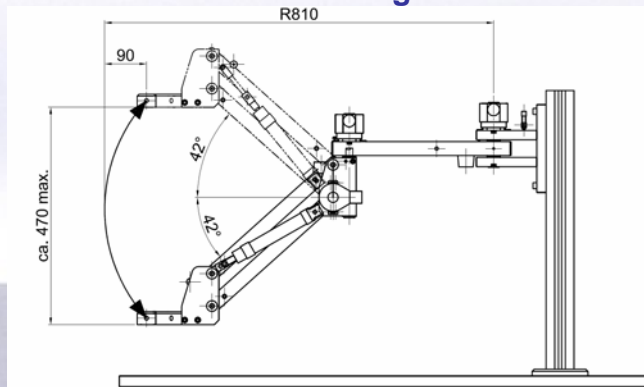
- Ergonomisches Arbeiten wird durch eine variable, **druckluftunterstützte Führung** ermöglicht.
- Das Drehmoment wird abgefangen und schont die Gesundheit des Werkers.

WIRTSCHAFTLICHKEIT

- Durch die konstruktive Auslegung der Schwenkarme wird eine optimale Ausnutzung des Arbeitsbereiches ermöglicht.
- Ein pneumatischer Zylinder neutralisiert das Werkzeuggewicht je nach gewünschter, stufenloser Einstellung und erleichtert so das Arbeiten.
- Die bis 40 mm stufenlos verstellbare Werkzeugaufnahme ermöglicht ein schnelles Wechseln des Werkzeugs.

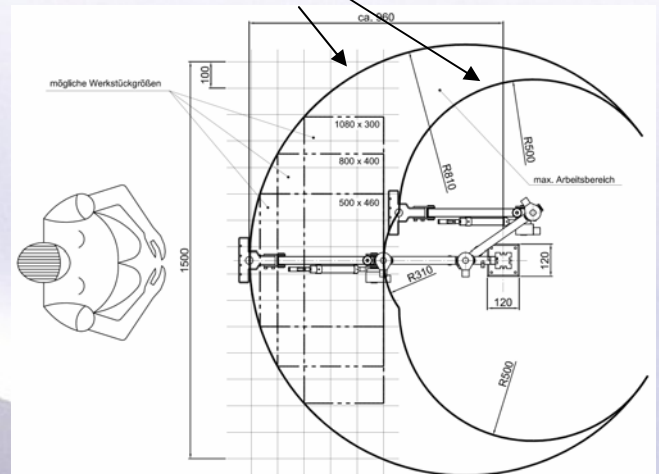
| Artikel | Artikel-Nr. | max. Drehmoment | max. vertikale Auslenkung | max. Arbeitsbereich | max. Werkzeuggewicht |
|---------|-------------|-----------------|---------------------------|---------------------|----------------------|
| EPA 40 | 953 30 000 | 40 Nm | 500 mm | 950 mm | 10 kg |

max. vertikale Auslenkung



Auf Anfrage die Schenkellänge für einen größeren Arbeitsbereich ausgelegt werden. Ebenso lässt sich das max. zulässige Werkzeuggewicht und das max. Drehmoment an Ihre spezielle Anwendung anpassen.

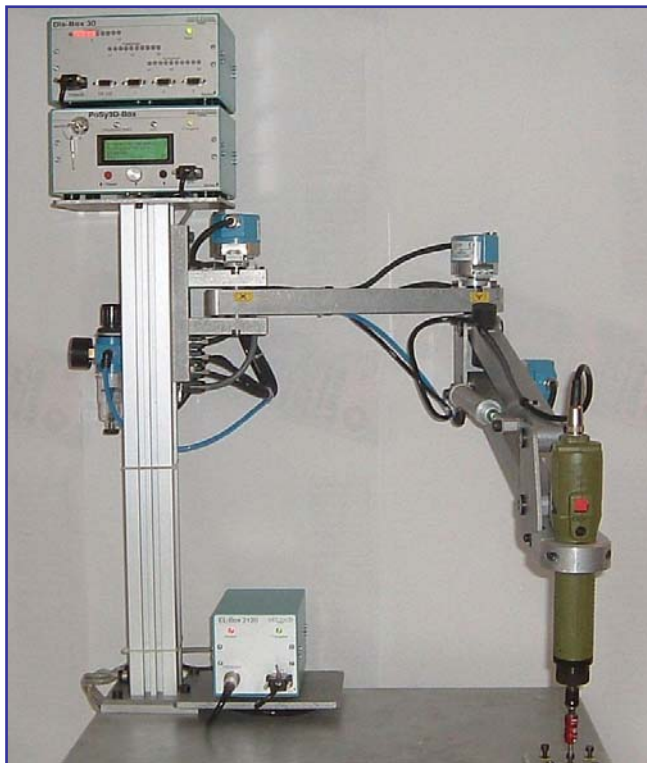
max. Arbeitsbereich



ERGO-POSITIONIERSYSTEM EPS



Als Montage- und Messhilfe sowie bei der Montage in der Produktion im allgemeinen Maschinen-, im Sondermaschinen, Blech- und Apparatebau, bei elektronischen Baugruppen und beim Schrauben in der Möbel- und Kunststoffindustrie.



Jede gewünschte Position kann über **3 Positionsgeber** im Schwenkbereich des Ergo-Positioniersystem EPS definiert werden.

Über die Teach-in-fähige Steuerelektronik des HOLGER CLASEN-Positioniersystems EPS wird vorgegeben:

- die **Position**
- die genau **festgelegte Reihenfolge** der Schraubpositionen
- der **Programmablauf**

Bei der Überwachung der Z-Achse ist eine Genauigkeit von $< 0,5$ mm voreingestellt und wird ausgewertet. Die theoretische Genauigkeit liegt bei ca. 0,01mm.

Die Auswertung der Z-Achse gibt in der Tiefenmessung **exakte Hinweise, ob der Schraubvorgang richtig abgeschlossen wurde**, beispielsweise bei:

- fehlender oder doppelter Beilegscheibe
- schräg verschraubter Schraube
- fehlerhaftem Gewindegang
- Schraube nicht bis zur Kopfauflage verschraubt

| Bauteil | Eigenschaften |
|-------------------------|---|
| Positionsgeber | SSI-Absolutwertgeber (kein Maschinennullpunkt nötig) |
| Tiefenmessung | $< 0,5$ mm |
| Schrauber | Elektroschrauber, Druckluftschrauber, EC-Schrauber |
| Programmwahl | 8 Programme über COMM-Schnittstelle, Schnittstelle zur Programmierung über RS 485 |
| Schnittstelle | SPS-Steuersignal zur Schrauberansteuerung COMM-Schnittstelle zur Programmauswahl RS-485-Schnittstelle zur Programmauswahl X-Achse, Y-Achse, Z-Achse Geberanschlüsse |
| LCD-Display | 4-zeilig |
| LED-Anzeige | IO: grün blinkend: Schrauber in Position grün: Schraubfall IO NIO: rot: Schraubfall NIO Summen-IO: grün: alle Schraubfälle IO Freigabe: grün: Ergo-Positioniersystem EPS in Position rot: Ergo-Positioniersystem EPS extern gesperrt |
| Netzanschluss | 230 V / AC, 50 Hz |
| Abmessungen (L x B x H) | 150 x 200 x 110 mm |
| Gewicht | 2,3 kg |