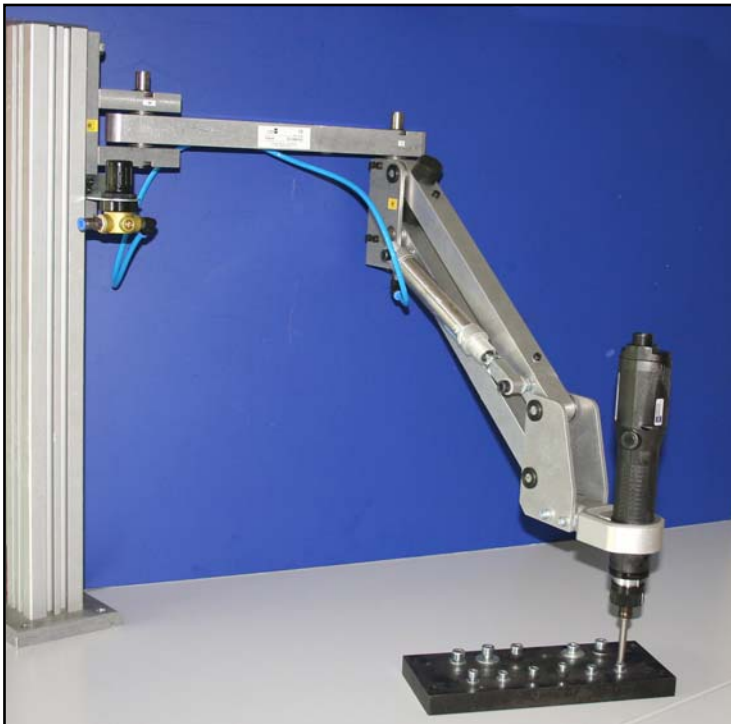


ERGO-POSITIONIERARM EPA



ANWENDUNGSBEREICHE

Als Montagehilfe und Messhilfe in der Produktion im allgemeinen Maschinenbau, Blech- und Apparatebau, Sondermaschinenbau sowie bei elektronischen Baugruppen und in Möbel- und Kunststoffindustriebetrieben beim Bohren, Schrauben, Schleifen, Gewindeschneiden, Fräsen oder Polieren.

TECHNISCHE DATEN

Typ	EPA 25	EPA 25-4
Artikelnummer		
Max. Drehmoment	25 Nm	25 Nm
Max. vertikale Auslenkung	500 mm	500 mm
Max. Arbeitsbereich	950 mm	950 mm
Max. Werkzeuggewicht	2,0 kg	4,0 kg

Auf Kundenanfrage kann jederzeit die Auslegung des max. Drehmomentes erhöht werden. Auch Schenkellängen sind variabel und für einen größeren Arbeitsradius ausgelegt. Sie können, genau wie die Aufnahme (Spannzange), auf Kundenwunsch jederzeit angepasst werden.

QUALITÄT

- Neutralisierung des Werkzeug-Eigengewichtes
- Abfangen des Drehmoments
- Präzises Arbeiten durch senkrechte oder waagerechte Führung
- Unterstützung des Werkers bei allen Schraubfällen
- Exaktes Arbeiten auch bei hohem Werkzeuggewicht (Gewichtsaufnahme bis 8kg)

SICHERHEIT

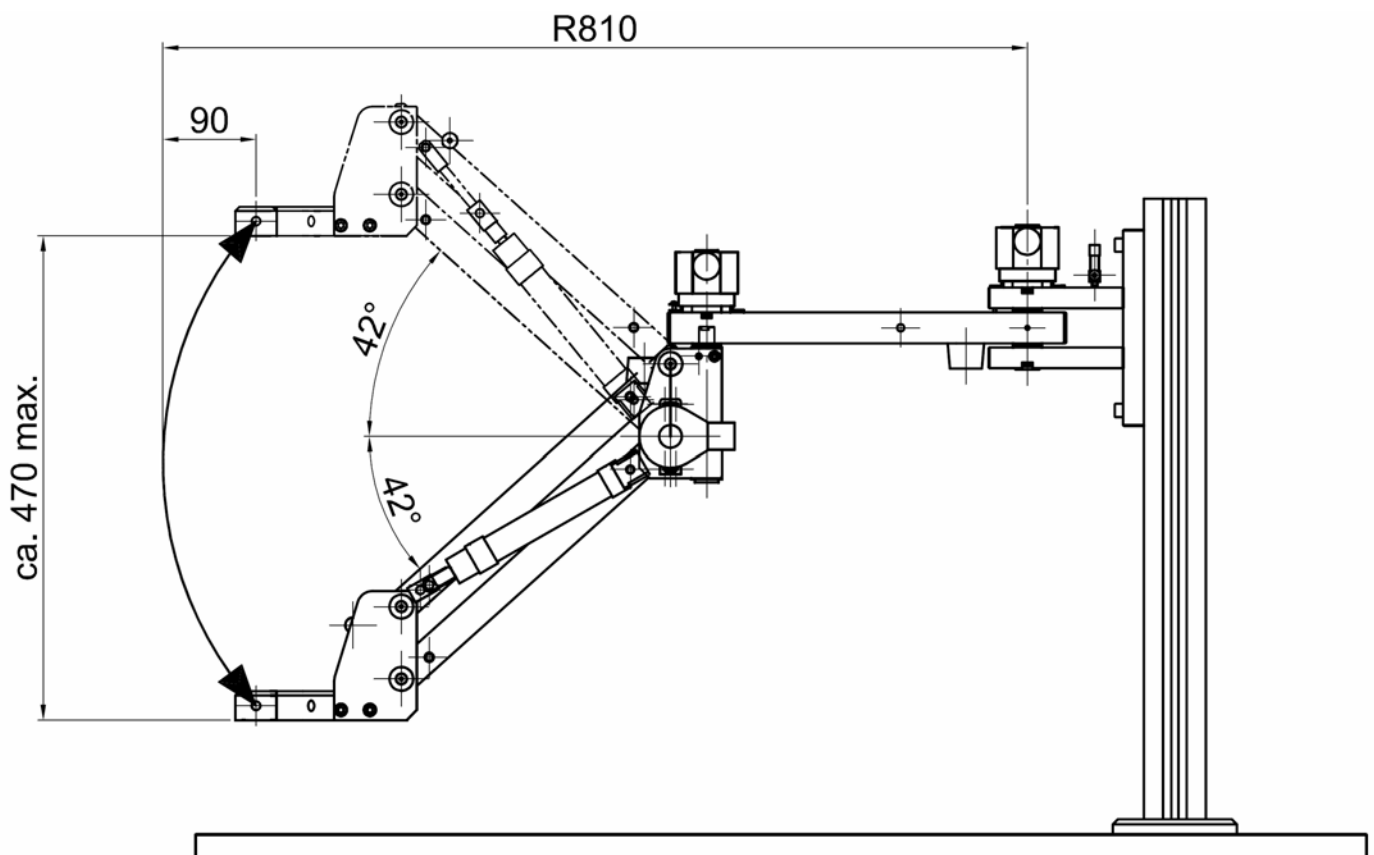
- Schneller Werkzeugwechsel durch Spannzangen-Aufnahme
- Ergonomisches Arbeiten durch druckluftunterstützte Führung
- Eindämmung der Verletzungsgefahr für den Anwender

WIRTSCHAFTLICHKEIT

- Große Arbeitsbereiche durch Fertigung unterschiedlicher Schenkellängen
- Pneumatischer Zylinder, stufenlos einstellbar, neutralisiert das Werkzeuggewicht je nach gewünschter Einstellung
- Leichteres Arbeiten durch Neutralisierung des Gewichts

TECHNISCHE DATEN ERGO-POSITIONIERARM EPA

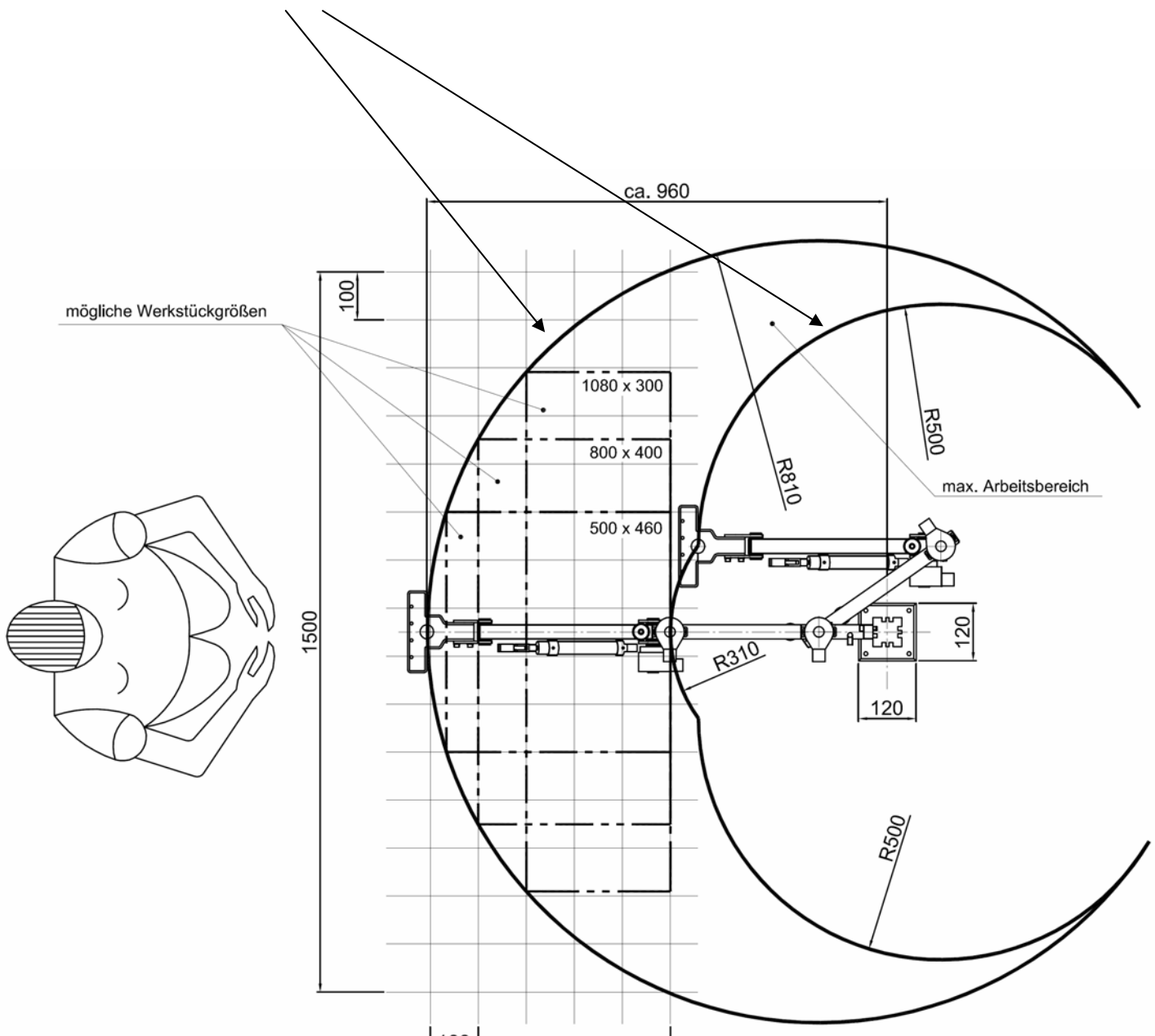
Max. vertikale Auslenkung



Auf Kundenanfrage kann jederzeit die Auslegung des max. Drehmomentes erhöht werden.
Auch Schenkellängen sind variabel und für einen größeren Arbeitsradius ausgelegt. Sie können, genau wie die Aufnahme (Spannzange), auf Kundenwunsch jederzeit angepasst werden.

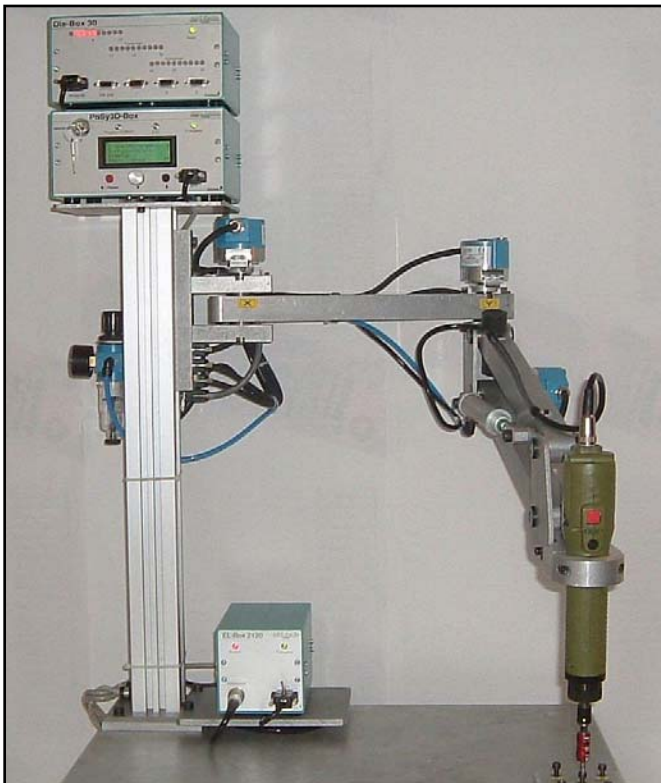
TECHNISCHE DATEN ERGO-POSITIONIERARM EPA

Max. Arbeitsbereich



STAND: 05'06
- ÄNDERUNGEN VORBEHALTEN -

ERGO-POSITIONIERSYSTEM EPS



Jede gewünschte Position kann über **3 Positionsgeber** im Schwenkbereich des Ergo-Positionierarms EPA definiert werden. Über die Steuerelektronik, das HOLGER CLASEN Ergo-Positioniersystem EPS, wird vorgegeben:

- die **Position**
- die genaue, **vorher festgelegte Reihenfolge** der Schraubpositionen
- der **Programmablauf**

Bei der Überwachung der Z-Achse ist eine Genauigkeit von 0,25mm 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
- uvm.

TECHNISCHE DATEN

Positionsgeber	SSI-Absolutwertgeber (kein Maschinennullpunkt nötig)
Tiefenmessung	ca. 0,5 mm
Schrauber	Elektroschrauber, Druckluftschrauber, EC-Schrauber
Programmwahl	8 Programme über COMM-Schnittstelle, ~ Programme über RS 485
Schnittstelle	SPS-Steuersignal zur Schrauberansteuerung COMM-Schnittstelle zur Programmauswahl RS 485-Schnittstelle zur Programmierung 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-Positionierarm EPA in Position Rot: Ergo-Positionierarm EPA extern gesperrt
Netzanschluss	230V / AC, 50Hz
Abmessungen (LxBxH)	150 x 200 x 110 mm
Gewicht	2,3 kg