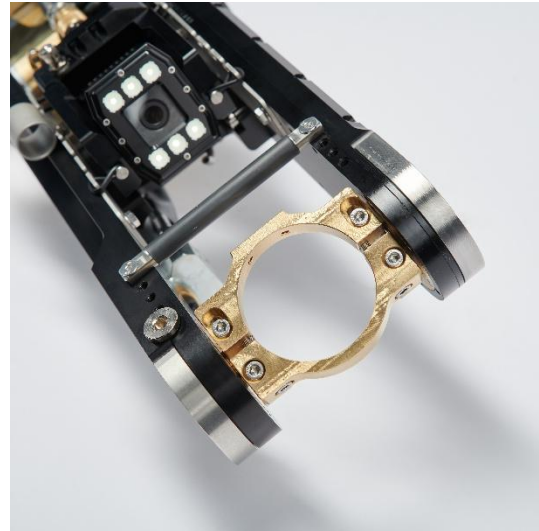
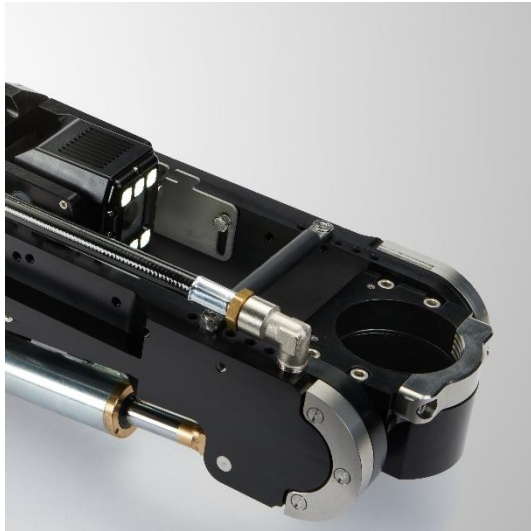


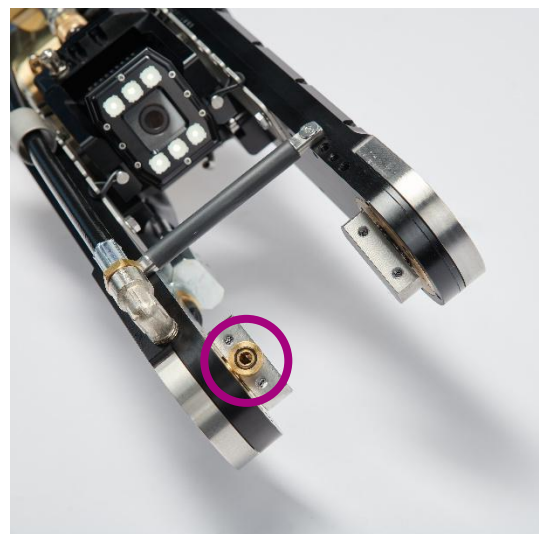
Werkzeughalter wechseln Talpa FSR 2060

Zum Montieren von bestimmten Werkzeugen kann es erforderlich sein, den Werkzeughalter (Becher) gegen den zweiteiligen Messing-Werkzeughalter zu tauschen.



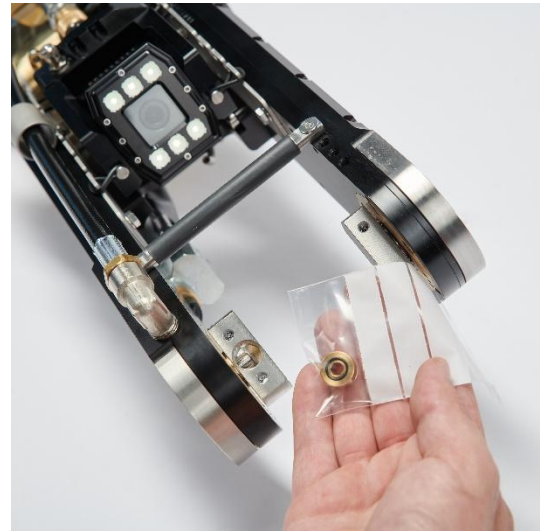
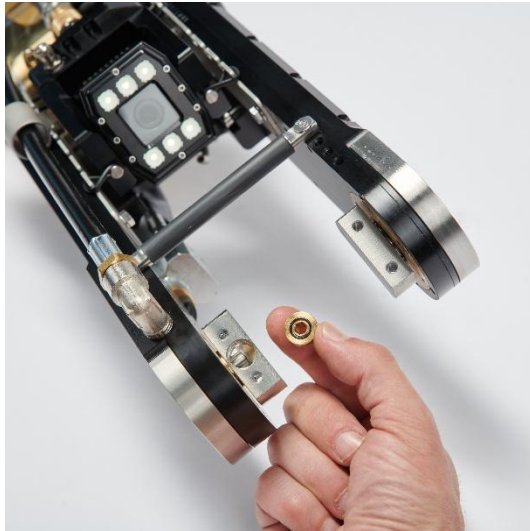
Demontieren des Bechers

- Lösen Sie die vier Schrauben des Bechers und nehmen Sie den Becher vom Roboter ab. *Darauf achten, dass der **O-Ring** (0002069-00 O-Ring 8 x 1) im Messing-Dichnnippel verbleibt.*



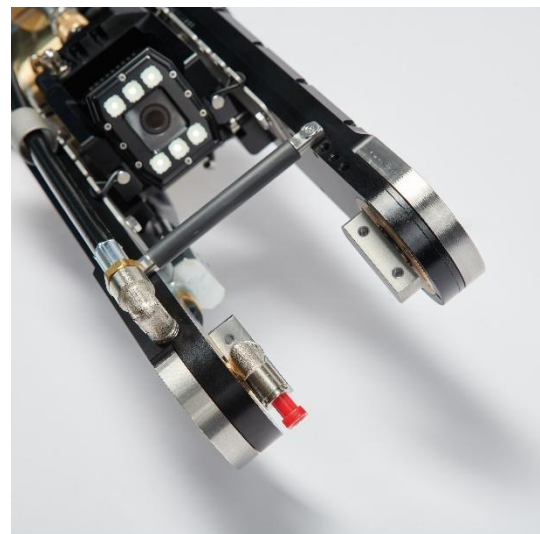
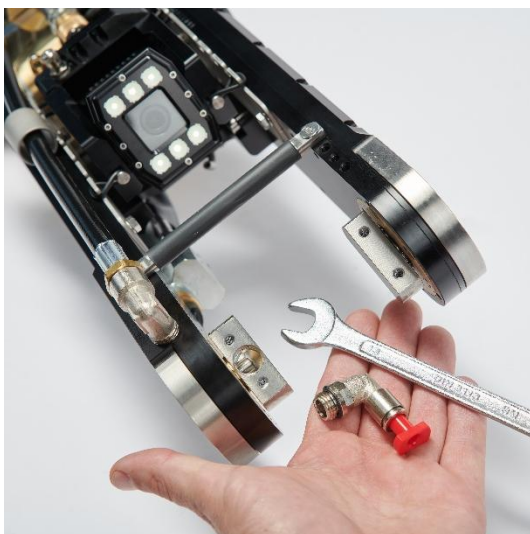
Entfernen des Dichtnippels

- Schrauben Sie den Dichtnippel (*000862-01 Dichtnippel*) samt O-Ring mit einem 5 mm Inbusschlüssel aus der Rotationsachse heraus und bewahren diese in einer geeigneten Verpackung auf.



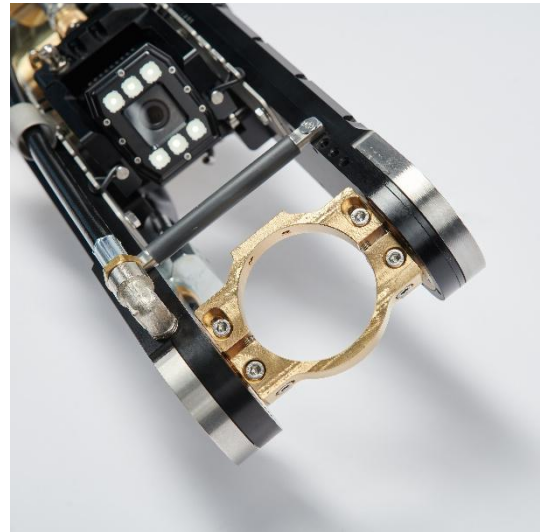
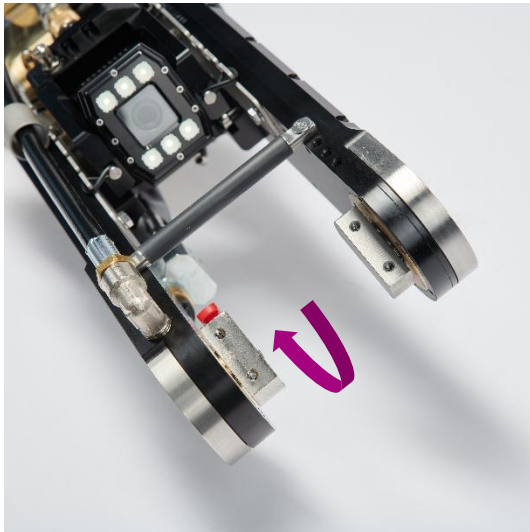
Montieren des Luftverschlusses

- Schrauben Sie den Luftverschluss (*0000019535 Winkel-Steckanschluss*, *0000019184 Verschlussstopfen*) in die Rotationsachse und ziehen diesen mit einem 13 mm Maulschlüssel fest.



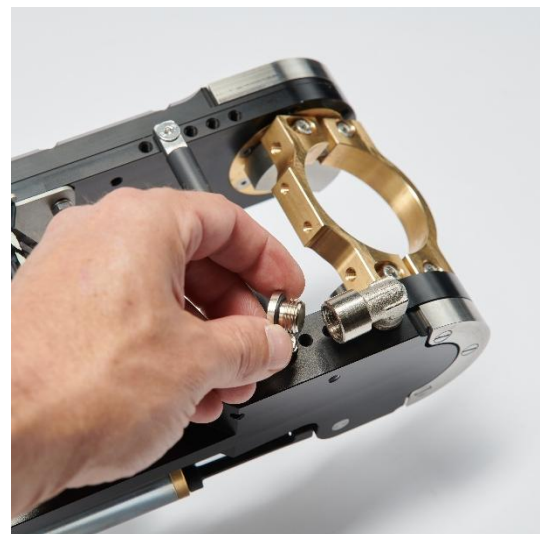
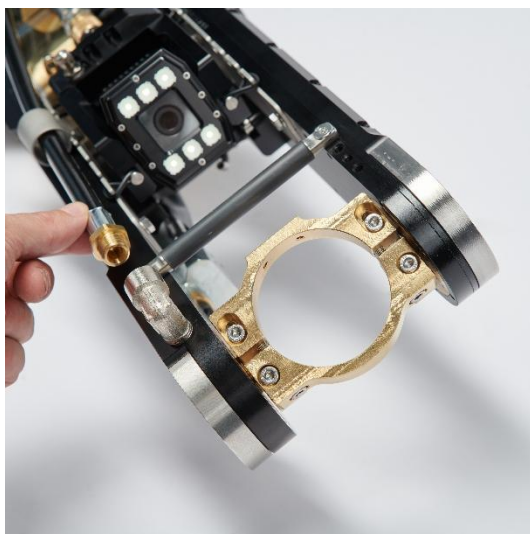
Montieren des Messing-Werkzeughalters

- ▶ **Drehen** Sie die rechte Rotationsachse per Hand **um 180°**, sodass sich der Luftverschluss auf der Unterseite befindet.
- ▶ Schrauben Sie nun den Messing-Werkzeughalter wie unten abgebildet an. Dazu können die Schrauben (5 x 25 mm) des Werkzeughalters (Becher) verwendet werden. Die Schrauben in den Langlöchern des Werkzeughalters sollten jetzt noch nicht fest angezogen werden, um das Einspannen eines Werkzeugs zu ermöglichen.



Verschließen des Luftanschlusses

- ▶ Schrauben Sie den Luftschlauch aus dem 90° Anschluss.
- ▶ Verschließen Sie den Anschluss mit der im Zubehör befindlichen Verschlusschraube (Z00413-00 Verschlusschraube G 1/4).



Optional

Entfernen des 90° Anschlusses

Unter Umständen kann es erforderlich sein, auch den 90° Anschluss (000099-00 Winkel 90° 1/4" 1A) aus dem Arm zu entfernen und den Luftkanal direkt im Arm zu verschließen.

- Drehen Sie dazu auch den 90° Anschluss aus dem Arm des Roboters und schrauben Sie die Verschlusschraube direkt in den Arm, wie unten abgebildet.

