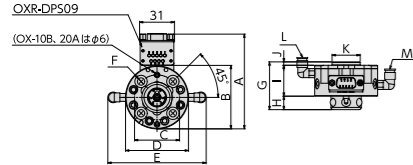


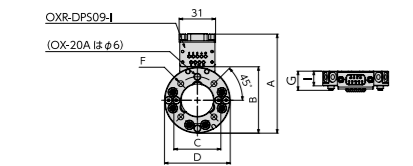
Dimensioni esterne – External dimensions

Robot antropomorfi - Six-axes robots

● Lato robot - Robot Side:
(OX-3A, OX-5A, OX-10B, OX-20A)

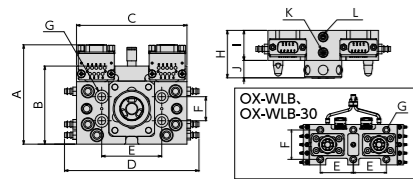


● Lato mano di presa - EOAT side:
(OX-3AI, OX-5AI, OX-10BI, OX-20AI)



Robot cartesiani - Cartesian robots

● Lato robot - Robot Side:
(OX-SSB, OX-SB, OX-SBY, OX-SBH, OX-SBS, OX-LB, OX-LB30, OX-WLB, OX-WLB-30)



● Lato mano di presa - EOAT side:
(OX-SSBI, OX-SBI, OX-SBYI, OX-SBHI, OX-SBSI, OX-LBI, OX-WLBI)

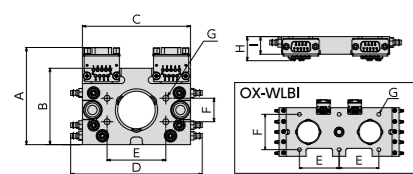


Tabella misure per robot antropomorfi (mm) - Table of dimensions for six-axes robots (mm)

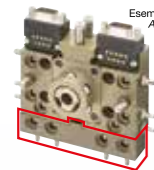
Codice Code	Modello Model	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M
140235	OX-03A	76	47,5	P.C.D.31,5	φ48	80	4-φ5,5, φ9 Machined counterbore 5,5 (90°)	37	12	22	3	φ20	φ4	φ4
140236	OX-03AI	76	47,5	P.C.D.31,5	φ48	—	4-M5 (90°)	17,6	—	13	—	—	—	—
140237	OX-05A	76	47,5	P.C.D.31,5	φ48	80	4-φ5,5, φ9 Machined counterbore 5,5 (90°)	37	12	22	3	φ20	φ4	φ4
140238	OX-05AI	76	47,5	P.C.D.31,5	φ48	—	4-M5 (90°)	17,6	—	13	—	—	—	—
140262	OX-10B	84,7	56,5	P.C.D.40	φ56	87,5	4-φ6,5, φ11 Machined counterbore 9 (90°)	42,5	12	27,5	3	φ25	φ4	φ4
140263	OX-10BI	87,4	56,5	P.C.D.40	φ56	—	4-M6 (90°)	16,3	—	12,5	—	—	—	—
140240	OX-20A	104	76	P.C.D.63	φ80	108	4-φ6,5, φ11 Machined counterbore 6,5 (90°)	46,5	18,5	25	3	φ25	φ4	φ4
140242	OX-20AI	104	76	P.C.D.63	φ80	—	4-M6 (90°)	24,8	—	19	—	—	—	—

Tabella misure per robot cartesiani (mm) - Table of dimensions for cartesian robots models (mm)

Codice Code	Modello Model	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L
140266	OX-SSB	65	60	85	106	50	20	4-φ6,6, φ10,5 Machined counterbore 8	28,8	19	9,8	φ4	φ4
140268	OX-SSBI	65	60	85	106	50	20	4-M6	13,8	10	—	—	—
140181	OX-SB	82,7	65	92	112	50	20	4-φ6,6, φ11 Machined counterbore 8,5	39,5	25	14,5	φ4	φ4
140182	OX-SBI	82,7	65	92	112	50	20	4-M6	20,5	15	—	—	—
140217	OX-SBY	82,7	65	92	112	50	27	4-φ5,5, φ9,5 Machined counterbore 5,5	39,5	25	14,5	φ4	φ4
140218	OX-SBYI	82,7	65	92	112	50	27	4-M5	20,5	15	—	—	—
140275	OX-SBH	81,7	64	103	123	70	40	4-φ6,6, φ11 Machined counterbore 7,5	39,5	25	14,5	φ4	φ4
140276	OX-SBHI	81,7	64	103	123	70	40	4-M6	20,8	15	—	—	—
140233	OX-SBS	82,2	54	54	85	26	30	4-φ6,5, φ10,5 Machined counterbore 6,5	41,5	26	15,5	φ4	φ4
140234	OX-SBSI	82,2	54	54	74	26	30	4-M6	20,6	16	—	—	—
140183	OX-LB	97,7	80	150	170	130	40	4-φ9, φ14 Machined counterbore 18	59,5	38	21,5	φ6	φ6
140186	OX-LBI	97,7	80	150	170	130	40	4-M8	27	22	—	—	—
140228	OX-LB-30	97,7	80	150	170	130	40	4-φ9, φ14 Machined counterbore 18	89,5	38	51,5	φ6	φ6
140184	OX-WLB	128	110	272	282	90	80	6-M10	59,5	38	21,5	φ6	φ6
140187	OX-WLBI	128	110	272	282	90	80	6-φ11, φ18 Machined counterbore 15	29,3	22	—	—	—
140283	OX-WLB-30	128	110	272	282	90	80	6-M10	89,5	38	51,5	φ6	φ6

Accessori per attacchi rapidi – Tool Changer accessories

Manifold opzionale Optional manifold



Modello di riferimento Compatible model	Lato robot Robot side	Lato mano di presa EOAT side	Lato robot Robot side	Lato mano di presa EOAT side	Lato robot Robot side	Lato mano di presa EOAT side	Lato robot Robot side	Lato mano di presa EOAT side	Lato robot Robot side	Lato mano di presa EOAT side	Lato robot Robot side	Lato mano di presa EOAT side
OX-SA/OX-SB	OX-SAI/OX-SBI	OX-SA/OX-SB	OX-SAI/OX-SBI	OX-LA/OX-LB	OX-LAI/OX-LBI	OX-LA/OX-LB	OX-LAI/OX-LBI	OX-LA/OX-LB	OX-LAI/OX-LBI	OX-LA/OX-LB	OX-LAI/OX-LBI	OX-LAI/OX-LBI
Codice Code	140193	140194	140251	140252	140195	140196	140253	140254	140287	140288		
Modello Model	OX-SBA	OX-SBIA	OX-SBA1	OX-SBIA1	OX-LBA	OX-LBIA	OX-LBA1	OX-LBIA1	OX-LBA3	OX-LBIA3		
Prezzo (€) Price (€)	38,86	41,77	36,29	48,91	39,44	34,48	43,74	44,49	44,49	59,32		

D-SUB & probe connectors

● Robot antropomorfi
Six-axes robots



Probe connectors

● Robot cartesiani
Cartesian robots



Cavi D-SUB per OX D-SUB cables for OX

● Attacco dritto
Linear type



● Attacco a 90°
90° type



Valvola aggancio/sgancio Locking/unlocking valve



Codice Code	D-SUB & probe connectors				Probe connectors				Codice Code	Lato robot Robot side	Lato mano di presa EOAT side	Lato robot Robot side	Lato mano di presa EOAT side	
	Robot antropomorfi Six-axes robots	Robot cartesiani Cartesian robots	Robot antropomorfi Six-axes robots	Robot cartesiani Cartesian robots	Robot antropomorfi Six-axes robots	Robot cartesiani Cartesian robots	Robot antropomorfi Six-axes robots	Robot cartesiani Cartesian robots						
140190	140192	140324	140325	140264	140265	140286	140285	140197	140202	140203	140204	152308	152306	
Modello Model	OXR-DP509	OXR-DP509-I	OX-DP509	OX-DP509-I	OXR-PS16	OXR-PS16-I	OX-PLA-07	OX-PLA-07-I	OX-D5095-H	OX-D509P4-H	OX-D5095L-H	OX-D509PL4-H	PB1-E	PBW1-E
Prezzo (€) Price (€)	52,69	43,10	52,69	43,10	58,07	213,16	13,16	16,93	43,78	41,22	66,96	64,39	39,14	55,15

*Peso: 60g *Cavo: cavo flessibile (AWG), standard UL
*Weight: 60g *Cable: flexible cable (AWG), UL compliant
*Lunghezza: 0,5m *Length: 0,5m

*Peso: 65g *Peso: 75g
*Weight: 65g *Weight: 75g



Eins Robot Tool Changer System



Eins Eins department
STAR AUTOMATION EUROPE SPA

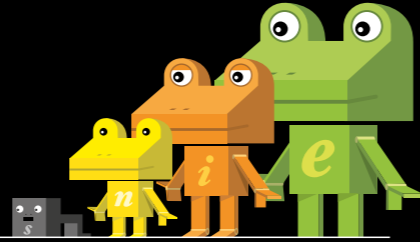
Via Salgari 2R/2S - 30036 Caselle di Santa Maria di Sala (VE)
Tel. +39 0415785351 Fax +39 041 5785312 info@eins1.eu

<http://www.eins1.eu>



EINS ROBOT TOOL CHANGER SYSTEM

Cambiare rapidamente e con facilità la mano di presa di ogni robot!
Change fast and easily any robot EOAT!



5 I 5 punti fondamentali degli attacchi rapidi Eins Eins Tool Changer 5 main features

Struttura originale Original structure

- L'agganciamento e lo sganciamento degli attacchi rapidi avvengono tramite lo scorrimento di sfere metalliche in appositi canali.
- Tool Changer locking and unlocking are performed through metal spheres running on special bearings.

Brevetto numero 416074
Patent number 416074

Leggerezza e prezzi bassi Lightness & low prices

- Oltre alla resistenza derivante dall'impiego di alluminio rinforzato, gli attacchi rapidi sono anche straordinariamente leggeri, e i loro prezzi vantaggiosi.
- Thanks to their duraluminum structure, not only are Tool Changers very strong but also incredibly light and with excellent value for money.

D-SUB & probe connectors

- Grazie ai pin a molla è possibile garantire una connessione costante. La connessione dei cavi è facilitata dalla presenza delle spine interne.
- Thanks to our spring pins, connection is always stable. Cable connection is made easy by the presence of internal D-SUB connectors.

Sistema anticaduta Anti-fall system

- Anche in caso di interruzione della pressione dell'aria, il meccanismo di sicurezza degli attacchi rapidi impedisce lo sgancio della parte mobile.
- Even in case of air supply interruption, Tool Changer's safety mechanism prevents the chuck side from falling.

Sistema di chiusura aria Air locking system

- In caso di sganciamento tutte le vie del passaggio dell'aria sono chiuse e gli attacchi rapidi non hanno alcuna perdita di aria.
- In case of unlocking, all air ways get closed and Tool Changers do not suffer any air loss.

Esempi di applicazioni – Application examples



Cambio attrezzatura
Tool change



Cambio mano di presa
EOAT change



Cambio mano di presa
EOAT change



Cambio stazione di lavoro
Jig change

La progettazione di piastre di presa leggere contribuisce ad un business rispettoso dell'ambiente e al risparmio energetico.
Developing lightweight chuck plates promotes environmentally friendly business and energy saving.

Modelli – Models

Robot antropomorfi - Six-axes robots



Attacchi rapidi per robot antropomorfi - Tool Changers for six-axes robots

Codice Code	Modello Model	Prezzo (€) Price (€)	Peso Weight	Portata Payload	Forza trazione Pull Force	Forza spinta Push Force	Materiale Material
140235	OX-03A	288,90	125g	~ 3kg	123N	63N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140236	OX-03AI	89,56	45g	~ 3kg	123N	63N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140237	OX-05A	392,66	250g	~ 5kg	123N	63N	Ferro Iron
140238	OX-05AI	134,30	115g	~ 5kg	123N	63N	Ferro Iron
140262	OX-10B	417,20	199g	~ 10kg	277N	198N	Alluminio rinforzato + ferro Duraluminum + iron
140263	OX-10BI	210,19	115g	~ 10kg	277N	198N	Alluminio rinforzato + ferro Duraluminum + iron
140240	OX-20A	501,47	561g	~ 20kg	492N	215N	Alluminio rinforzato + ferro Duraluminum + iron
140242	OX-20AI	233,11	229g	~ 20kg	492N	215N	Alluminio rinforzato + ferro Duraluminum + iron

Robot cartesiani - Cartesian robots



Attacchi rapidi per robot cartesiani - Tool changers for cartesian robots

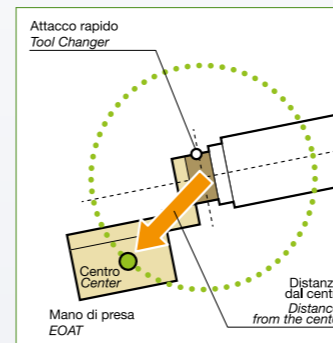
Codice Code	Modello Model	Prezzo (€) Price (€)	Peso Weight	Portata Payload	Forza trazione Pull Force	Forza spinta Push Force	Materiale Material
140266	OX-SSB	362,65	330g	~ 3kg	315N	166N	Alluminio rinforzato + ferro Duraluminum + iron
140268	OX-SSBI	144,11	120g	~ 3kg	315N	166N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140181	OX-SB	353,53	475g	~ 10kg	315N	192N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140182	OX-SBI	162,21	235g	~ 10kg	315N	192N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140217	OX-SBY	388,88	475g	~ 10kg	315N	192N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140218	OX-SBYI	162,21	235g	~ 10kg	315N	192N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140275	OX-SBH	335,26	440g	~ 10kg	315N	192N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140276	OX-SBHI	154,64	245g	~ 10kg	315N	192N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140233	OX-SBS	387,62	305g	~ 5kg	192N	113N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140234	OX-SBSI	222,37	122g	~ 5kg	192N	113N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140183	OX-LB	471,38	1,290g	~ 35kg	770N	454N	Alluminio rinforzato + ferro Duraluminum + iron
140186	OX-LBI	213,08	615g	~ 35kg	770N	454N	Alluminio rinforzato + ferro Duraluminum + iron
140274	OX-LBF	429,72	1,485g	~ 35kg	770N	454N	Alluminio rinforzato + ferro Duraluminum + iron
140273	OX-LBFI	212,87	760g	~ 35kg	770N	454N	Alluminio rinforzato + ferro Duraluminum + iron
140228	OX-LB-30	366,05	1,370g	~ 35kg	770N	454N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140184	OX-WLB	824,84	2,720g	~ 80kg	1,540N	909N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140187	OX-WLBI	294,66	1,385g	~ 80kg	1,540N	909N	Alluminio rinforzato Duraluminum
140283	OX-WLB-30	868,03	2,905g	~ 80kg	1,540N	909N	Alluminio rinforzato Duraluminum

Caratteristiche comuni - Common specifications

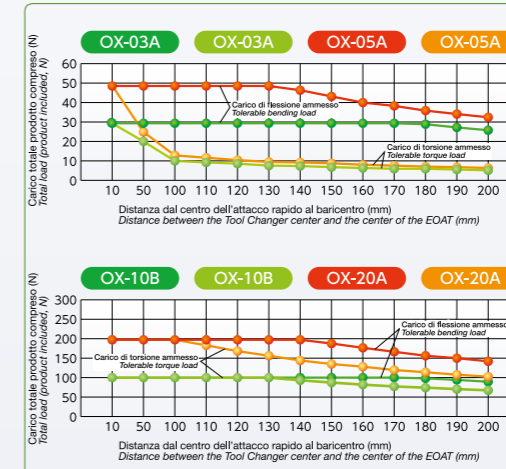
Ripetibilità Repeatability	Pressione aria Air pressure	Tubi di azionamento Driving tubes	Tubi di connessione Connection tubes	Temperatura e umidità ammesse Temperature and humidity range	Connettori Connectors
Inferiore a ± 0.1 Less than ± 0.1	0,49 ~ 0,6MPa	Aria compressa e vuoto Compressed air and vacuum	6 circuiti (M5) (Se WLB 10 circuiti) 6 circuits (M5) (10 circuits if WLB)	0 ~ 55°C, 0 ~ 95%	D-SUB & probe connectors

Diagrammi del carico statico ammesso – Static load range diagrams

Al momento della scelta del modello, è necessario fare attenzione alla portata e alla distanza dal centro della mano di presa.
When choosing a model, it is necessary to check load and distance from the center of the EOAT.



Robot antropomorfi - Six-axes robots



Robot cartesiani - Cartesian robots

