



(11) **EP 1 859 909 A8**

(12) **KORRIGIERTE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

Hinweis: Bibliographie entspricht dem neuesten Stand

(15) Korrekturinformation:
Korrigierte Fassung Nr. 1 (W1 A1)
Bibliographie INID code(s) 71

(51) Int Cl.:
B25J 15/04 (2006.01) B25J 19/00 (2006.01)

(48) Corrigendum ausgegeben am:
16.01.2008 Patentblatt 2008/03

(43) Veröffentlichungstag:
28.11.2007 Patentblatt 2007/48

(21) Anmeldenummer: **07108232.5**

(22) Anmeldetag: **15.05.2007**

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MT NL PL PT RO SE SI SK TR
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL BA HR MK YU

(30) Priorität: **22.05.2006 DE 202006008230 U**

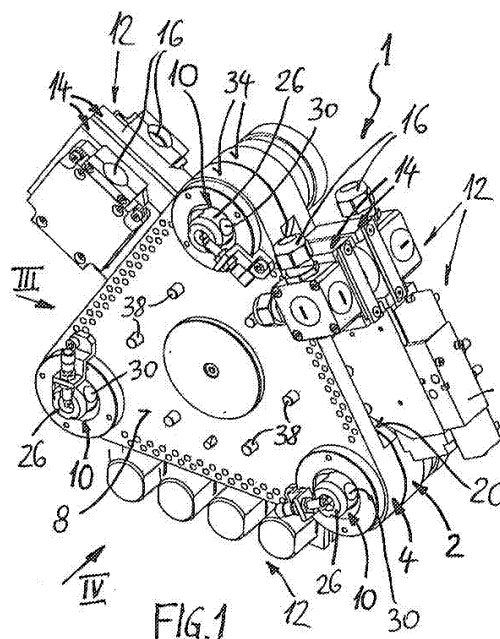
(71) Anmelder: **Nimak GmbH**
57537 Wissen (DE)

(72) Erfinder: **Nickel, Paul**
57537 Wissen (DE)

(74) Vertreter: **Patentanwälte**
Dr. Solf & Zapf
Hauptstrasse 97
51465 Bergisch-Gladbach (DE)

(54) **Werkzeug-Wechselvorrichtung für Robotersysteme**

(57) Die vorliegende Erfindung betrifft eine Werkzeug-Wechselvorrichtung (1) für Robotersysteme, insbesondere für Schweißroboter, mit zwei Kupplungsplatten (2, 4), die mit ihren Rückseiten (8) einerseits mit einem Roboter und andererseits mit einem Werkzeug zu verbinden sind. Mit ihren einander zugewandten Kupplungsseiten (6) sind die Kupplungsplatten (2, 4) miteinander in einer parallelen Anordnung mechanisch über eine Dreipunkt-Verriegelung lösbar verbindbar. Hierbei sind an die Kupplungsplatten (2, 4) Anschluss- und Verbindermittel (12) für elektrische, hydraulische und/oder pneumatische Verbindungsleitungen montierbar. Beide Kupplungsplatten (2, 4) sind identisch und mit einer im Wesentlichen dreieckigen Grundform ausgebildet, und die Haltebereiche für Verriegelungselemente (10) der Dreipunkt-Verriegelung sind in Eckbereichen der Kupplungsplatten (2, 4) sowie Haltebereiche für separate Verbinderteile (14) der Anschluss- und Verbindermittel (12) in Seitenrandbereichen der Kupplungsplatten (2, 4) angeordnet.



EP 1 859 909 A8