

Tipo	Pinza angular neumática autocentrante de doble efecto			
Fluido	Aire comprimido filtrado con o sin lubricación			
Presión de trabajo	2...8 bar (29...116 psi)			
Carrera ($\pm 1^\circ$)	2 x 20°			
Temperatura	5...60 °C (41...140 °F)			
Modelos	GW-10	GW-16	GW-20	GW-25
Momento total (apertura) ...	22Ncm	90Ncm	178Ncm	356Ncm
Momento total (cierre) ...	16Ncm	72Ncm	156Ncm	320Ncm
Tiempo de cierre	5 ms	5 ms	20 ms	20 ms
Frecuencia máxima	3 Hz	3 Hz	2 Hz	2 Hz
Repetibilidad	$\pm 0,04^\circ$			
Sensores	Tipos DSL4 y DSL3 a efecto Hall, con cable de 2,5 m ó conector M8 (ver características en página 1.3.0.8)			

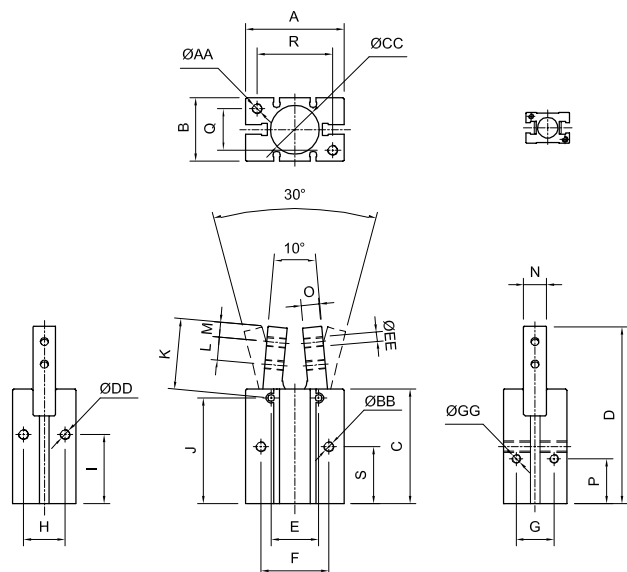
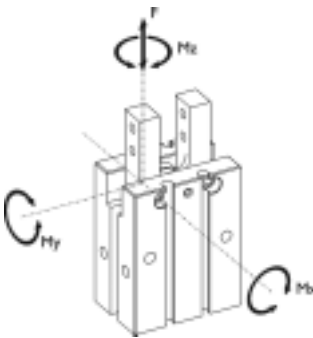


(*) Los datos de momento son a 6 bar

MiCRO		F (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)
GW-10	0.900.001.357	40	0,4	0,5	0,5
GW-16	0.900.001.358	60	1,2	0,9	0,9
GW-20	0.900.001.359	100	1,5	2,2	2,2
GW-25	0.900.001.360	100	2,2	2,2	2,2

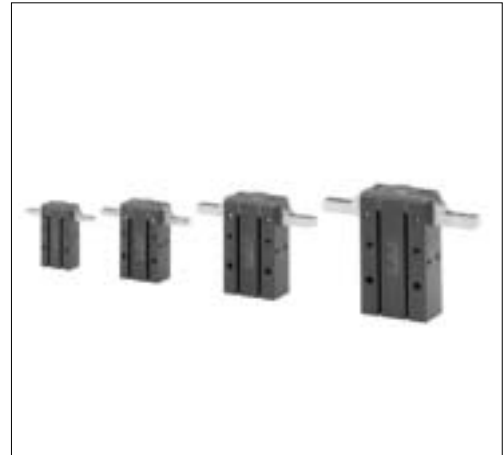
F, Mx, My, Mz son las cargas máximas admisibles en condiciones estáticas, es decir con los dedos detenidos.

Es preciso regular la velocidad de apertura o cierre mediante reguladores de caudal. Recomendamos que las fijaciones en los dedos sean lo más cortas y livianas posibles.



	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	Ø AA	Ø BB	Ø CC H9	Ø DD	Ø EE	Ø GG
GW-10	23	16,4	38,6	53	10	16	10,4	11,4	27	36	17,2	5,7	3	6,4	4	19	12	18	M3x6	M3x5	11x1,5	M3x6	M2,5	M3
GW-16	30,6	23,6	44,6	63	16	24	13	16	30	41	22,6	7	4	8	7	18,5	15	22	M4x8	M4x8	17x1,5	M4x6	M3	M5
GW-20	42	27,6	55,2	79	20	30	15	18,6	35	51	28	9	5,2	10	8	22,5	18	32	M5x10	M5x10	21x1,5	M5x8	M4	M5
GW-25	52	33,6	60,4	93	25	36	20	22	36,5	56	37,5	12	8	12	10	23,5	22	40	M6x12	M6x12	26x1,5	M6x10	M5	M5

Tipo	Pinza radial neumática autocentrante de doble efecto			
Fluido	Aire comprimido filtrado con o sin lubricación			
Presión de trabajo	2,5...8 bar (36...116 psi)			
Conexión de aire	M5x0,8			
Carrera ($\pm 1^\circ$)	2 x 92°			
Temperatura	5...60 °C (41...140 °F)			
Modelos	GX-10	GX-16	GX-20	GX-25
Momento total (apertura) ...	74Ncm	248Ncm	520Ncm	1032Ncm
Momento total (cierre) ...	56Ncm	212Ncm	456Ncm	926Ncm
Tiempo de cierre	100ms	100ms	100ms	200ms
Frecuencia máxima	2 Hz			
Repetibilidad	$\pm 0,06^\circ$			
Sensores	Tipos SS y SN a efecto Hall, con cable de 2,5 m ó conector M8 (consultar)			

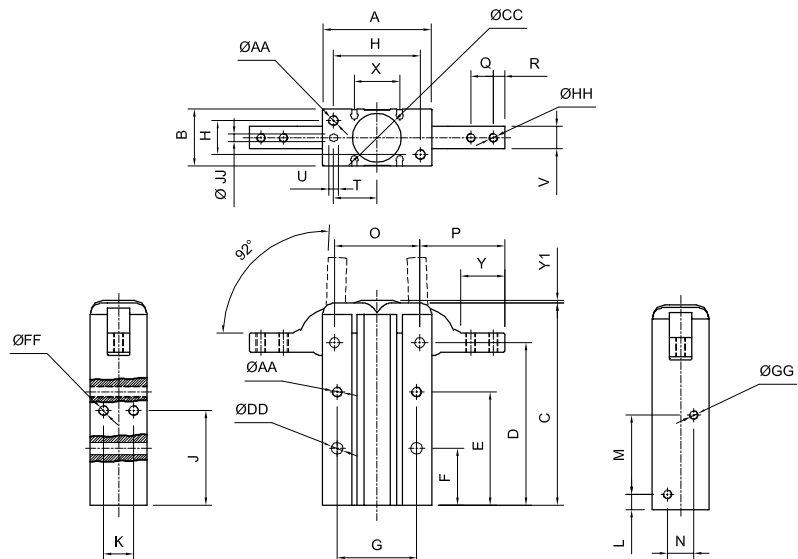
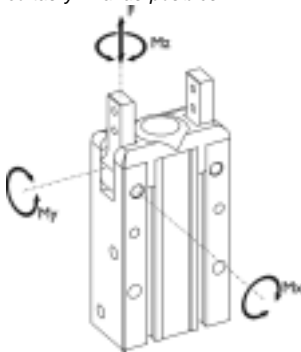


(*) Los datos de momento son a 6 bar

MiCRO		F (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)
GX-10	0.900.001.361	35	0,5	0,5	0,5
GX-16	0.900.001.362	60	2	1	2
GX-20	0.900.001.363	100	4	2	4
GX-25	0.900.001.364	140	7	4	7

F, Mx, My, Mz son las cargas máximas admisibles en condiciones estáticas, es decir con los dedos detenidos.

Es preciso regular la velocidad de apertura o cierre mediante reguladores de caudal. Recomendamos que las fijaciones sean lo más cortas y livianas posibles.



	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	T	U	V	X	Ø AA	Ø CC H9	Ø DD	Ø FF	Ø GG	Ø HH	Ø JJ H9
GX-10	30	15	58	47,5	35	18	24	24	30	9	7	23	3	22	23,5	6	3	9	4	6	13	M3x6	11x1,5	3,4	M3x4	M5	M3	3x3
GX-16	38	20	69	55,5	41	20	30	30	33	12	7	25	8	28	28,5	7	4	15	4	8	18	M4x8	17x1,5	4,5	M4x5	M5	M3	3x3
GX-20	48	26	86	69	51	25	36	38	42	14	8	32	12	36	37	9	5	19	5	10	20	M5x10	21x1,5	5,5	M5x8	M5	M4	4x4
GX-25	58	30	107	86	60	30	42	46	50	16	8	42	14	45	45	12	6	23	5	12	24	M6x12	26x1,5	6,6	M6x10	M5	M5	4x4

Tipo	Pinza paralela de dos dedos autocentrante neumática de doble efecto			
Fluido	Aire comprimido filtrado con o sin lubricación			
Presión de trabajo	2,5...8 bar (36...116 psi)			
Temperatura	5...60 °C (41...140 °F)			
Modelos	GS-10	GS-16	GS-20	GS-25
Carrera total	4,6mm	6,8mm	10,4mm	14,4mm
Fuerza total (apertura)	36N	100N	212N	282N
Fuerza total (cierre)	28N	86N	186N	254N
Tiempo de cierre	10ms	20ms	50ms	70ms
Frecuencia máxima	3Hz	3Hz	2Hz	2Hz
Repetibilidad	± 0,02 mm			
Sensores	Tipos DSL4 y DSL3 a efecto Hall, con cable de 2,5 m ó conector M8 (ver características en página 1.3.0.8)			

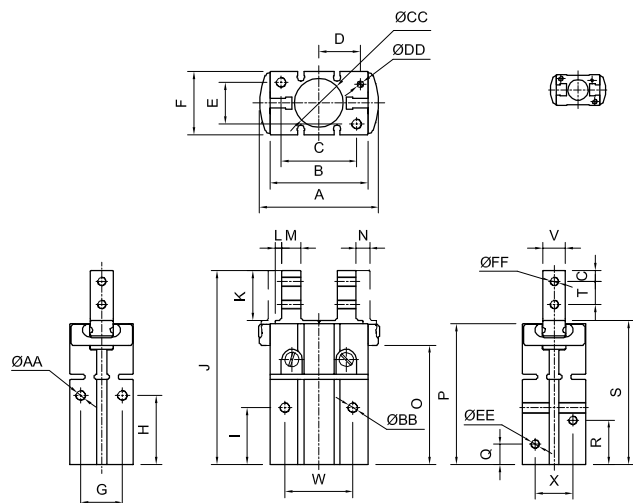
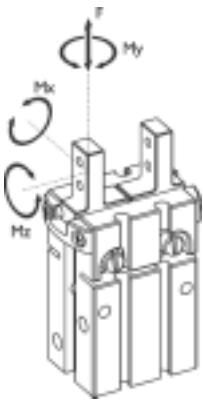


(*) Los datos de fuerza son a 6 bar

MiCRO	
GS-10	0.900.001.365
GS-16	0.900.001.366
GS-20	0.900.001.367
GS-25	0.900.001.368

	Condiciones estáticas				Condiciones dinámicas				Masa m				
	F (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)	F (N)	Mx (Ncm)	My (Ncm)	Mz (Ncm)	0,2s (g)	0,07s (g)	0,05s (g)	0,02s (g)	0,01s (g)
GS-10	25	0,4	0,4	0,4	0,4	0,4	0,4	0,4	40	25	20	15	10
GS-16	50	1,5	1,5	1,5	0,8	1,5	1,5	1,5	80	45	35	25	-
GS-20	75	5	5	5	1,5	5	5	5	150	75	50	-	-
GS-25	125	8	8	8	2,5	8	8	8	250	100	-	-	-

Fx, Fy, Mx, My, Mz son las cargas máximas admisibles en condiciones estáticas y dinámicas. La tabla muestra la masa m admisible para cada dedo en función del tiempo de apertura o cierre (actuar sobre la velocidad mediante reguladores de caudal).

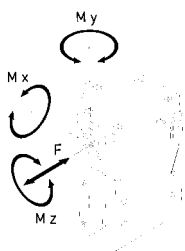
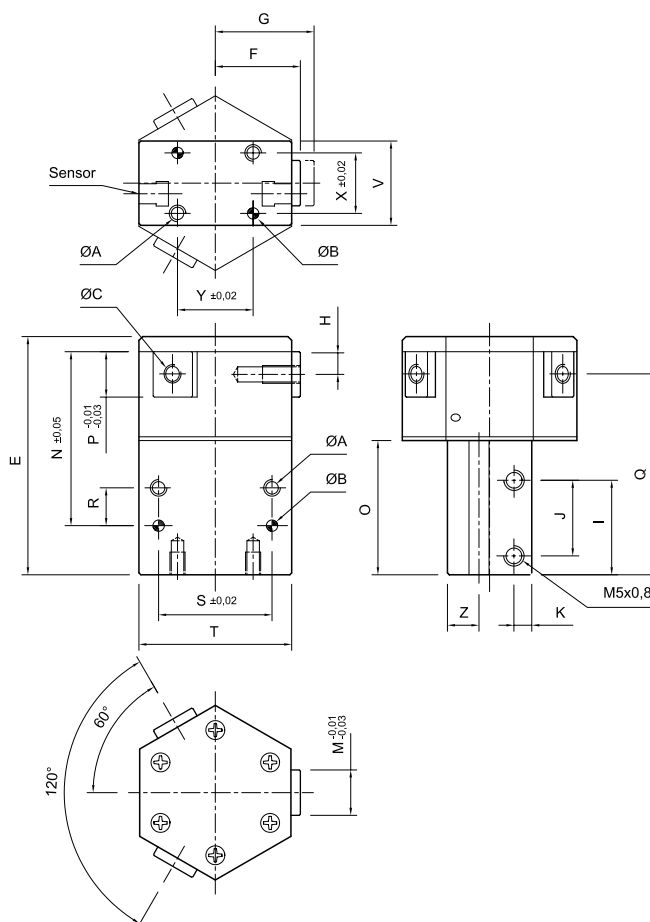


	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Ø AA	Ø BB	Ø CC H9	Ø DD H9	Ø EE	Ø FF
GS-10	29,4	23	18	7,6	12	16,4	11,4	27	23	57	12,5	2,1	4	2,3	34,5	43,8	9	19	44,5	5,7	3	5	16	11	5,2	M3x6	M3x5,5	11x2	2x3	M3	M2,5
GS-16	38,6	30,6	22	11	15	23,6	16	30	24,5	67,3	16,3	3,5	5	3,4	42,5	50	7,5	19	51	7	4	8	24	13	6,5	M4x4,5	M4x8	17x2	3x3	M5	M3
GS-20	50,4	42	32	16,8	18	27,6	18,6	35	29	84,8	21,5	3,6	8	5,2	51,8	62,3	10	23	63,3	9	5	10	30	15	7,5	M5x8	M5x10	21x3	4x4	M5	M4
GS-25	64	52	40	21,8	22	33,6	22	36,5	30	102,7	26,6	3,6	10	7,2	63,1	74,6	10,7	23	76,1	12	6	12	36	20	10	M6x10	M6x12	26x3,5	4x4	M5	M5

Tipo	Pinza de tres dedos autocentrante neumática de doble efecto	
Fluido	Aire comprimido filtrado con o sin lubricación	
Presión de trabajo	2...8 bar (29...116 psi)	
Conexión de aire	M5x0,8	
Temperatura	5...60 °C (41...140 °F)	
Modelos	XT-20	XT-26
Carrera	3 x 3,6 mm	3 x 6,5 mm
Fuerza total a 6 bar	255 N	330 N
Fuerza por dedo a 6 bar	85 N	110 N
Tiempo de cierre	20 ms (a 6 bar y sin carga)	
Frecuencia máxima	3 Hz (a 6 bar)	
Repetibilidad	0,02 mm	
Sensores	Tipos DSL4 y DSL3 a efecto Hall, con cable de 2,5 m ó conector M8 (ver características en página 1.3.0.8)	



MiCRO	
XT-20	0.900.001.311
XT-26	0.900.001.312



	Condiciones estáticas					Condiciones dinámicas					Masa m		
	Fx (N)	Fy (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)	Fx (N)	Fy (N)	Mx (Ncm)	My (Ncm)	Mz (Ncm)	0,1s (g)	0,05s (g)	libre (g)
XT-20	80	60	3,0	2,4	2,0	1	1	3,0	2,4	2,0	80	60	50
XT-26	150	100	7,2	5,5	5,5	2	2	7,2	5,5	5,5	160		100

Fx, Fy, Mx, My, Mz son las cargas máximas admisibles en condiciones estáticas y dinámicas. La tabla muestra la masa m admisible para cada dedo en función del tiempo de apertura o cierre (actuar sobre la velocidad mediante reguladores de caudal).

	ØA	ØB H8	ØC	E	F	G	H	I	J	K	M	N	O	P	Q	R	S	T	V	X	Y	Z
XT-20	M4x0,7x6	3x6	M5x0,8x8	73,5	22,5	26,1	5	38,5	31,5	7,15	12	46	46	12	64,5	10	30	40,4	22,3	16	20	8,35
XT-26	M5x0,8x10	4x8	M6x1x9	77	27,25	33,75	6,5	36,5	30	10,15	15	56	42,8	15	65,5	12	36	50,4	30,3	21	25	11,15



Los componentes para manipulación son órganos de toma aptos para el manejo automático de cargas, entre las cuales se encuentran pinzas neumáticas, unidades de traslación y de giro. Además de los modelos mencionados en las páginas precedentes, existen variados tipos de accesorios y geometrías constructivas para adaptarse a todas las aplicaciones.

Pinzas angulares y radiales: los dedos tienen un movimiento circular y se abren un determinado ángulo (60° y 180° respectivamente). Las segundas permiten a los dedos apartarse completamente del plano de trabajo, evitando así un movimiento adicional de aproximación.

Pinzas paralelas de dos dedos: los dedos se mueven en una línea recta, permitiendo tomar piezas de anchos importantes.

Pinzas de tres dedos: los dedos se mueven radialmente desde un punto imaginario de convergencia; son autocentrantes respecto a la pieza a tomar.

Pinzas integradas con unidad de avance: además de la pinza tomapieza, la que puede ser de varios tipos, se incluye una unidad guiada de avance neumático.

Mesas rotantes alternativas de dos y tres posiciones: son actuadores rotantes alternativos que cubren variados ángulos de operación (entre 90° y 360°). El modelo de tres posiciones es el único del mercado con esta prestación.

Mesas rotantes con giro indexado: son una variante de las mesas rotantes convencionales, con la particularidad de que ante cada impulso de señal de mando se provoca una fracción de giro en el mismo sentido. El giro completo puede ser desarrollado cada 45° , 60° ó 90° .