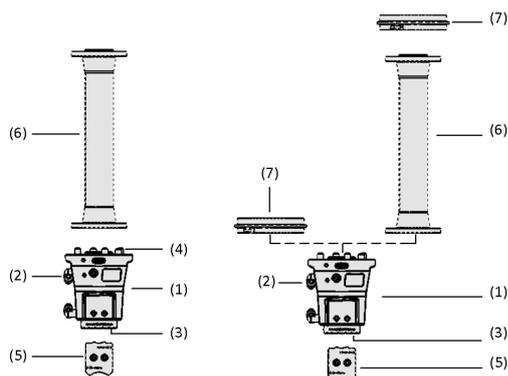


## Set di manipolazione SGM-SV

Superficie di presa (Ø): 40 mm



Set di manipolazione SGM-SV



Design del sistema Set di manipolazione SGM-SV



Ventosa magnetica SGM-SV per la manipolazione di lamiere punzonate

### Idoneità per applicazioni specifiche del settore

#### Applicazioni

- Set di manipolazione basato su una pinza magnetica per l'integrazione su robot leggeri
- Ventosa magnetica con elevate forze di presa per la manipolazione, ad esempio, di lamiere perforate, parti complesse tagliate al laser, lamiere con fori e ritagli
- Manipolazione di componenti ferromagnetici
- Uso in applicazioni MRK (collaborazione uomo-robot)

#### Design

- Alloggiamento adatto a HRC con pinza magnetica SGM-SV e interruttore di prossimità installabile successivamente (stato di commutazione della pinza magnetica: presa / rilascio) (1)
- Connessioni dell'aria compressa per la presa / deposito (2)
- Superficie di presa con anello di frizione (3)
- Interfaccia robot nel design della flangia (4), flange di adattamento per altri tipi di robot (7)
- Elementi aggiuntivi per la presa di pezzi rotondi (5)
- Estensione per raggiungere ad esempio contenitori profondi (6)

#### Prodotti punti di forza del prodotto

- Set pronto per l'installazione con raccordi a innesto e attacchi per tubi e cavi per un'integrazione rapida e sicura del robot
- La funzione bistabile con magnete permanente assicura una presa sicura anche in caso di mancanza di corrente
- Ingombro minimo e peso ridotto grazie al design compatto e alla costruzione leggera
- Superficie di presa con anello di frizione per assorbire forze laterali elevate
- Software di messa in funzione per una parametrizzazione semplice e veloce

# Set di manipolazione SGM-SV

Superficie di presa (Ø): 40 mm

## Codice modello Set di manipolazione SGM-SV

<b>ROB-SET SGM-SV</b>	–	<b>40</b>	<b>UR</b>
<b>1</b>		<b>2</b>	<b>3</b>

### 1 – Denominazione in breve

Codice	Modello
ROB-SET SGM-SV	Set di manipolazione SGM-SV

### 2 – Diametro

Codice	Diametro in mm
40	ø 40

### 3 – Compatibilità

Codice	Esecuzione
UR	Universal Robots

Il set di manipolazione SGM-SV viene consegnato montato. Il prodotto consiste in:

- Pinza di presa del tipo SGM-SV ventosa magnetica
- Alloggiamento in plastica con interfaccia per la flangia del robot UR
- Raccordi a innesto
- Fascetta

Parti di ricambio disponibili: Anello di frizione per la superficie di presa

Accessori disponibili: Interruttore di prossimità, prismi per la presa di pezzi rotondi e arrotondati, flange di adattamento, estensione della flangia, catena energetica con UR-CAP

## Dati di ordinazione Set di manipolazione SGM-SV

Tipo	N. articolo
ROB-SET-SGM-SV-40 9409-1	10.01.17.00593

## Dati di ordinazione Pezzi di ricambio Set di manipolazione SGM-SV

Tipo	Pezzi di ricambio	
ROB-SET-SGM-SV-40 9409-1	Ventosa magnetica (prep p sensore)	10.01.17.00229

Tipo	Pezzi di ricambio	
ROB-SET-SGM-SV-40 9409-1	Anello di attrito	10.01.17.00137

## Dati di ordinazione Accessori Set di manipolazione SGM-SV

Tipo		N. articolo
Set di flange robot Yaskawa	SET ROB-SET 63 YASKAWA	10.01.17.00602
Set di flange robot Fanuc	SET ROB-SET 31.5 FANUC	10.01.17.00603
Set di flange prolunga robot universali	SET ROB-SET 50 9409-1 UR 200	10.01.17.00601
Elemento di registrazione a doppio prisma	ADP-E-TRI 40 SET	10.01.17.00604
Finecorsa di prossimità NPN	NAEH-SCHA SMAGN-NPN S050 300	10.01.17.00215
Finecorsa di prossimità PNP	NAEH-SCHA SMAGN-PNP S051 300	10.01.17.00199
Gruppo valvola	VENT-BGR 24V-DC E-KET 2,2M	10.01.45.00033
Gruppo valvola	VENT-BGR 24V-DC E-KET 1,8M	10.01.45.00032
Valvola elettromagnetiche	EMVP 8 24V-DC 5/3 NO	10.05.02.00246
Cavo di connessione per valvola elettromagnetica (5 m, PVC)	ASK B-Form-C 5000 K-3P	21.04.06.00084
Cavo di connessione M12-4, 5 m, PUR, diritto	ASK B-M12-4 5000 K-4P	21.04.05.00263
Connettore adattatore, M8-4 maschio, M12-4 femmina, diritto	AD-ST-G S-M8-4 B-M12-4 A	21.04.05.00579
Tubo flessibile a vuoto, diametro esterno 4 mm, diametro interno 2 mm	VSL 4-2 PU MI-TR	10.07.09.00001
Raccordo a innesto angolare	STV-W G1/8-AG 4	10.08.02.00355

## Dati tecnici Set di manipolazione SGM-SV

Tipo	Misura	per	Peso [kg]
ROB-SET-SGM-SV-40 9409-1	40	Robot universali	0,35

## Set di manipolazione SGM-SV

Superficie di presa ( $\emptyset$ ): 40 mm

### Dati di costruzione Set di manipolazione SGM-SV

Tipo	D [mm]	d [mm]	d1 [mm]	Dmk [mm]	G1	H [mm]	H1 [mm]	LG1	Angolare [°]	W [°]
ROB-SET-SGM-SV-40 9409-1	75	4	6,1	50	M6-AG	74	84	7	45	15

### Presentazione multimediale del prodotto

#### Medio

How-to-Video 03

#### Collegamento

<https://vimeo.com/555701931>

<https://vimeo.com/580770598>