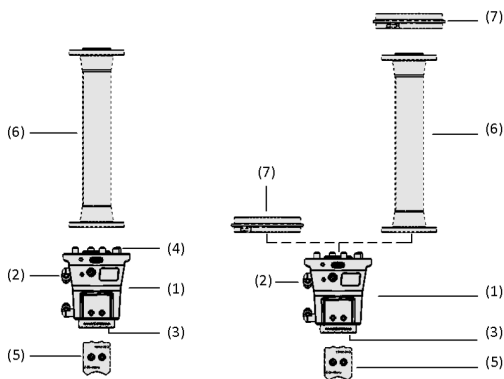


Set di manipolazione SGM-SV

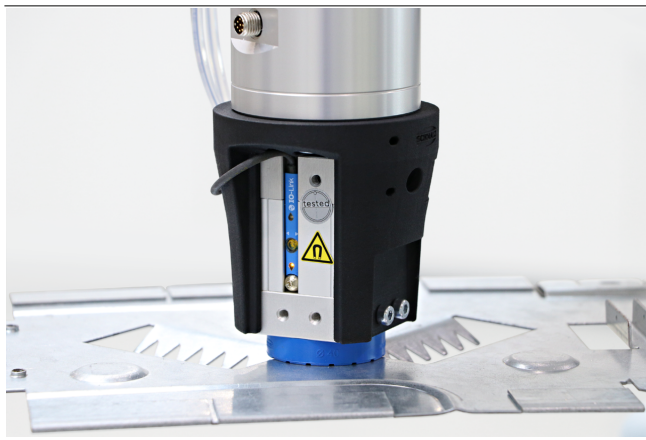
Superficie di presa (Ø): 40 mm



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

| | | | |
|-----------------------|---|-----------|-----------|
| ROB-SET SGM-SV | – | 40 | UR |
| 1 | | 2 | 3 |

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 | N. articolo |
|--------------------------|------------------------------------|----------------|
| ROB-SET-SGM-SV-40 9409-1 | Ventosa magnetica (prep p sensore) | 10.01.17.00229 |

| Tipo | Pezzi di ricambio | N. articolo |
|--------------------------|-------------------|----------------|
| 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>