

## 2-finger angular gripper, pneumatic - series PLA 2-Finger-Winkelgreifer pneumatisch - Typ PLA



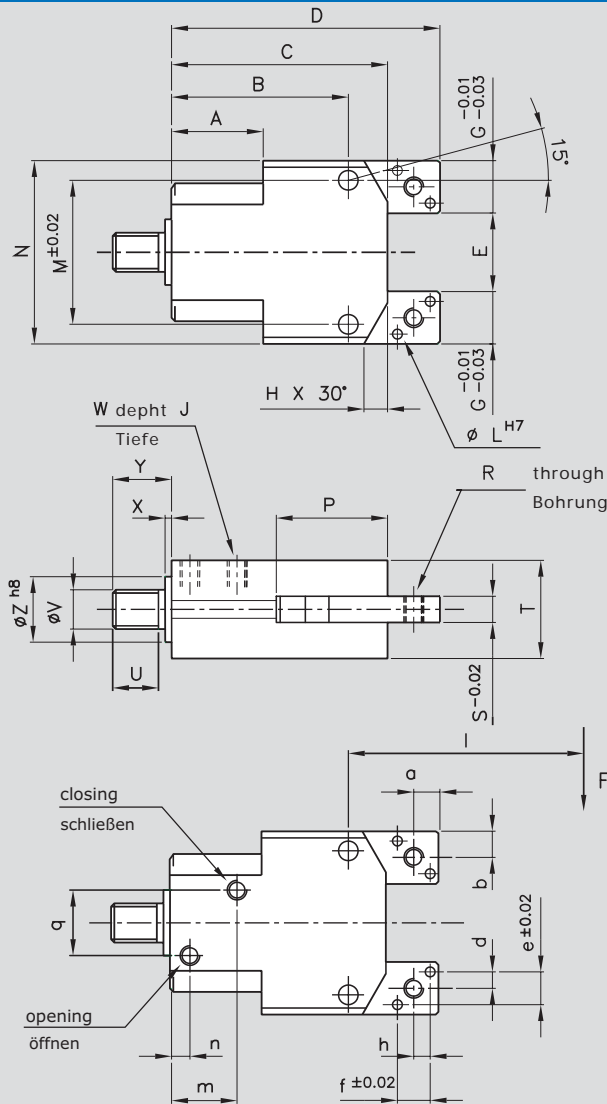
### Technische Eigenschaften:

- Betriebsdruck: 3 bis 8 bar
- Wiederholgenauigkeit: 0.05mm über 100 Schaltspiele
- Betriebstemperaturbereich von -10°C bis 90°C; bis 130°C und höher auf Anfrage
- Wirkprinzip: doppeltbeaufschlagter Kolben Hebelsynchronisation
- Material : Gehäuse aus hochfester Aluminiumlegierung hartbeschichtet, Funktionsteile aus gehärtetem Stahl
- Betätigung : pneumatisch über gefilterte Druckluft 10µm, trocken oder geölt
- Überspannungswinkel pro Backe 1,5°
- Wartungsfrei: bis 1.5 Mio. Schaltspiele
- Schutzart IP20
- 24 Monate Garantie

### Technical data:

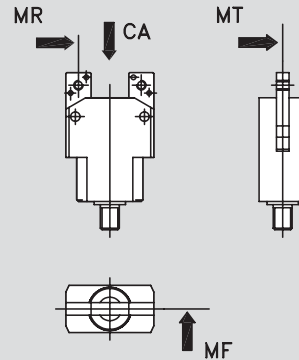
- Range of operating pressure : 3 - 8 bar
- Repeatability accuracy: 0.05 mm; over 100 cycles;
- Operating temperature: from -10°C to 90°C; version up to 130°C upon request
- Operating principle: pistons and levers
- Housing material: high tensile hard-coated aluminium alloy, hard-anodized
- Material of functional parts: treated ground steel
- Actuation : compressed air filtered (10 µm), dry or lubricated
- Maintenance: no maintenance required for the first 1.5 million cycles
- Over travel 1.5°
- Rating IP 20
- Warranty

# 2-finger angular gripper, pneumatic - series PLA 2-Finger-Winkelgreifer pneumatisch - Typ PLA



## Allowed load data

### Maximal zul. Kräfte und Momente am Finger



Type	CA (N)	MR (Nm)	MF (Nm)	MT (Nm)
Typ				
PLA 10	10	18	15	36
PLA 16	20	40	30	75

Type	A	B	C	D	E	G	H	L	M	N	P	R	S	T	U	V	Z	X	Y	W	J	a	b	
Typ																								
PLA-10	14	27	33	40.2	12	8	3.5	1.5	22	28	17	M3	4	15	7	M6	10	1	9	M3	3	4	4	
PLA-16	17	36	46	58	20	12	5	2	35	44	26	M4	6	22	10	M8	10	1	12.5	M5	4	5.5	6	

Type	d	e	f	h	l	m	n	q	r	t	d <sub>1</sub>	Max finger length/weight (mm)
Typ												Max. Fingerlänge Eigenmasse (mm)
PLA-10	2.5	5	5	2.5	14	10	2.8	10	21	30	17.8	38 / 0.03
PLA-16	4	8	7	3.5	22	14	4	16	32	45	22.6	55 / 0.05

Type	Max gripping torque at 6 bar (Ncm)	Max gripping force at 6 bar (N)	Recommended weight of part for transport (kg)	Air consumed for double stroke (cm <sup>3</sup> )	Approx. time (s) opening   closing	Moment of inertia (Kgcm <sup>2</sup> )	Mass (Kg)
Typ	Max. Greifkraft bei 6 bar (Ncm)	Max. Greifkraft bei 6 bar (N)	Max. empfohlenes Werkstückgewicht (kg)	Luftverbrauch pro Doppelhub (cm <sup>3</sup> )	Schließzeit (s) öffnen   schließen	Massen trägheitsmoment (Kgcm <sup>2</sup> )	Masse (Kg)
PLA-10	14	10	0.065	0.2	0.02   0.02	0.02	0.035
PLA-16	55	25	0.16	0.8	0.03   0.03	0.17	0.11

Transportable weight calculated with  $\mu = 0.1$  and  $f_s = 2$ . With form-fit gripping the mass may be greater. The gripping force is the arithmetic sum of the individual forces created at the fingers at "I" mm distance at 6 bar. Empfehlung für max. Werkstückgewicht gerechnet mit  $\mu = 0.1$   $f_s = 2$ . Bei Formschluss sind größere Massen möglich. Die Greifkraft ist die arithmetische Summe der an den Greifbacken auftretenden Einzelkräfte im Abstand "I" in mm bei 6 bar Eigenmasse in Kg