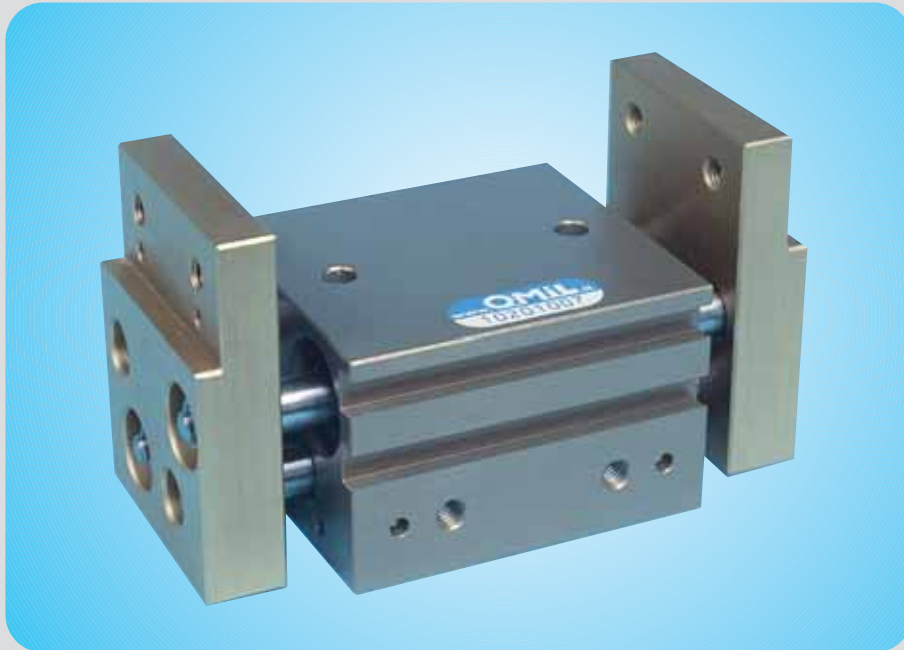


## 2-finger parallel gripper pneumatic - series PLE 2-finger Parallelgreifer pneumatisch - Typ PLE



### Technische Eigenschaften:

- Betriebsdruck: 2 bis 8 bar
- Wiederholgenauigkeit: 0,1mm über 100 Schaltspiele
- Betriebstemperaturbereich von -10°C bis 90°C; bis 130°C und höher auf Anfrage
- Kinematik: Zahnstangen Ritzel Synchronisation
- Material : Gehäuse aus hochfester Aluminiumlegierung hartbeschichtet, Funktionsteile aus gehärtetem Stahl
- Betätigung : pneumatisch über gefilterte Druckluft 10µm, trocken oder geölt
- Wartungsfrei: bis 1.5 Mio. Schaltspiele
- Für Innen-und Außengreifen geeignet
- Schutzart IP54
- Druckluftanschlüsse: über die Seitenflächen-Grundflächen
- 24 Monate Garantie

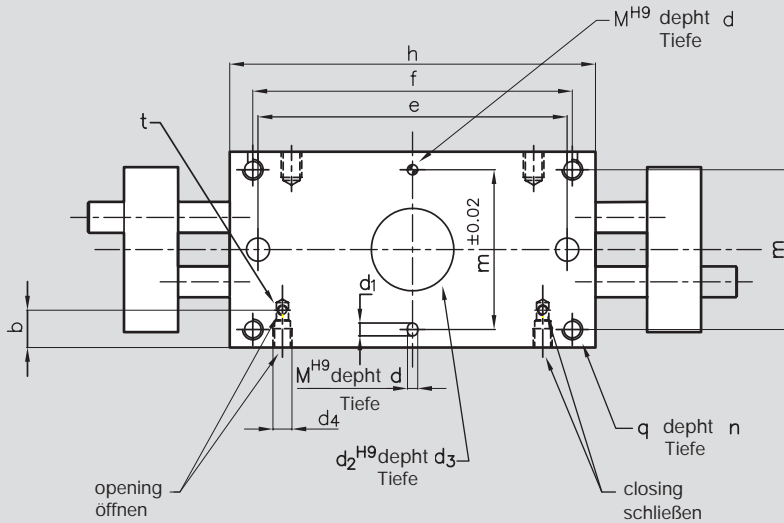
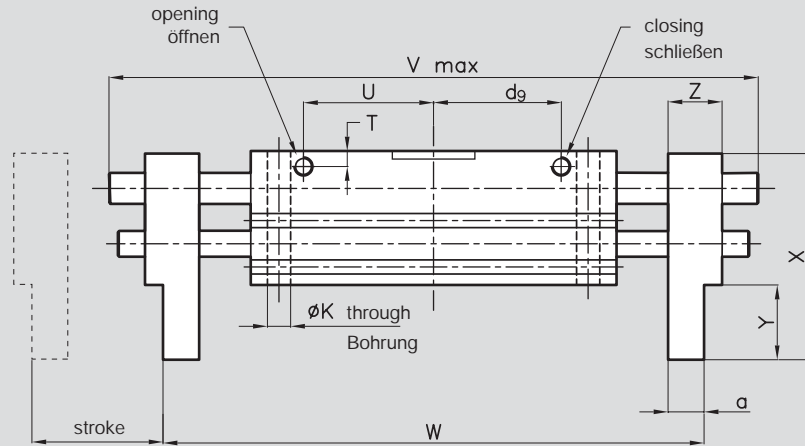
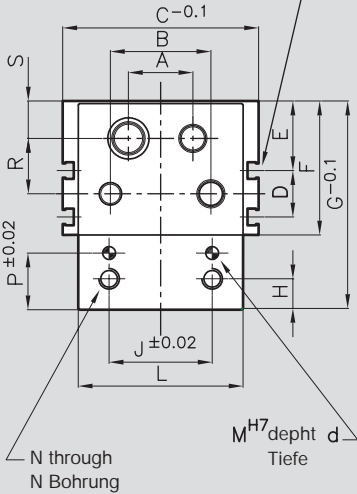
### Technical data:

- Range of operating pressure : 2 - 8 bar
- Repeatability accuracy : 0.1 mm; over 100 cycles
- Operating temperature: from -10°C to 90°C; version up to 130°C upon request
- Operating principle: fingers sliding, guided by rack and pinion for concentric gripping
- Housing material: high tensile hard-coated aluminium alloy, hard-anodized
- Material of functional parts: treated ground steel
- Actuation: using compressed air filtered (10 µm), dry or lubricated
- Maintenance: maintenance-free up to 1.5 million cycles
- Suitable for internal/external gripping
- Rating IP 54
- Air connections: sides by sides
- Warranty 24 months

# 2-finger parallel gripper pneumatic - series PLE 2-finger Parallelgreifer pneumatisch - Typ PLE

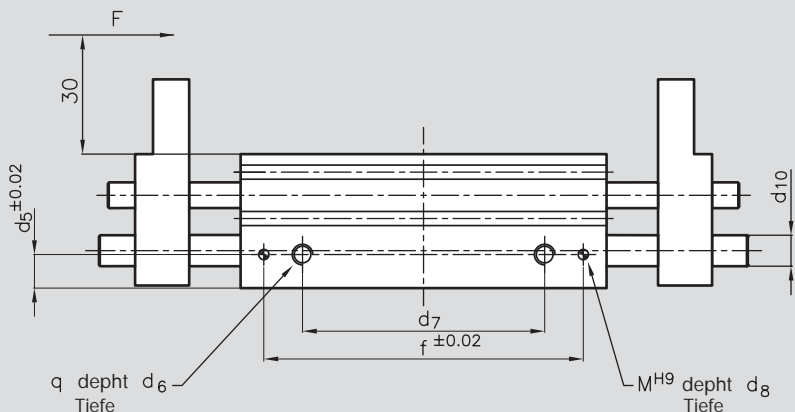
Magnetic limit switch seat  
SME8-PS type of Festo R599 (OMIL)

Hubabfrage über Magnetschalter  
Typ SME 8-PS (Festo) oder R599  
(OMIL)



Hose-free direct  
connection page 23

Maße für schlauchlosen  
Direktanschluss Seite 23



## 2-finger parallel gripper pneumatic - series PLE 2-finger Parallelgreifer pneumatisch - Typ PLE

Type Typ	A	B	C	D	E	F	G	H	J	L	M	N	P	R	S	T	Z	Y	X	K	a
PLE 16	16	28	55	14	19	39	58	8	25	43	3	M5	15	15	12	5.5	13	19	57.5	5.5	9
PLE 20	22	34	65	12	26.5	46	70	10	30	54	4	M6	18	18	14.5	6.5	17	24	69	6.6	12.5
PLE 25	25	39	76	18	27	52	81	12	40	64	4	M8	22	21.5	14.5	6	21	29	80	9	14
PLE 32	27	42	82	29	31	68	100	15	50	70	6	M10	24	29	16.5	6.5	24	32	99	/	15
PLE 40	35	49	98	31	39	79	117	18	60	86	6	M12	29	34.3	20.5	8.5	28	38	116	/	18

Type	b	d	m	n	q	t	d <sub>1</sub>	d <sub>2</sub>	d <sub>3</sub>	d <sub>4</sub>	d <sub>5</sub>	d <sub>6</sub>	d <sub>8</sub>	d <sub>10</sub>	Gripping force at 6 bar (N)	Recommended weight of part for transport (kg)
Typ	b	d	m	n	q	t	d <sub>1</sub>	d <sub>2</sub>	d <sub>3</sub>	d <sub>4</sub>	d <sub>5</sub>	d <sub>6</sub>	d <sub>8</sub>	d <sub>10</sub>	Greifkraft bei 6 bar (N)	Max. empfohlenes Werkstückgewicht (kg)
PLE 16	11.5	3	42	9	M5	M3	4	23	1.5	M5	10	7	3	8	170	0.85
PLE 20	12.5	4	52	11	M6	M3	5	27	1.5	M5	11	7	3.5	10	270	1.3
PLE 25	14.5	6	62	16	M8	M4	5	32	1.5	M5	13	10	3	12	420	2.1
PLE 32	15	8	64	16	M8	M5	7	35	2.5	1/8G	14	10	5	16	700	3.4
PLE 40	17	8	76	18	M10	M5	7	40	2.5	1/8G	17	12	6	20	1100	4.1

Type	Stroke for fingers	U	V	W	e	f	h	d <sub>7</sub>	d <sub>9</sub>	Mass (Kg)	Moment of inertia (Kgcm <sup>2</sup> )	Approx. time (s)		Max finger length / weight
Typ	Hub pro Finger (mm)	U	V	W	e	f	h	d <sub>7</sub>	d <sub>9</sub>	Masse (Kg)	Massenträgheitsmoment (Kgcm <sup>2</sup> )	Schließzeit (s)		Max. Fingerlänge Eigenmasse
												öffnen	schließen	
PLE 16	15	14	94	86	40	45	60	28	14	0.59	3.84	0.09	0.09	90/0.3
	30	29	153	128	70	75	90	58	29	0.8	9.7	0.15	0.15	90/0.3
PLE 20	20	16.5	115	107	54	58	71	38	21	1.03	10.1	0.1	0.1	120/0.55
	40	37.5	196	147	96	100	113	80	42	1.5	24.2	0.15	0.15	120/0.55
PLE 25	25	23.5	140	128	66	70	88	40	22.5	1.7	23.5	0.1	0.1	145/0.9
	50	50.5	245	210	120	124	142	94	49.5	2.6	81	0.15	0.15	145/0.9
PLE 32	35	30	196	180	/	86	110	50	30	2.9	71	0.2	0.2	170/1.5
	60	54	295	228	/	134	158	98	54	3.8	139.4	0.3	0.3	170/1.5
PLE 40	50	47	258	224	/	116	148	70	47	5.3	198	0.25	0.25	230/2.45
	80	76	376	282	/	174	206	128	76	6.85	381.6	0.4	0.4	230/2.45

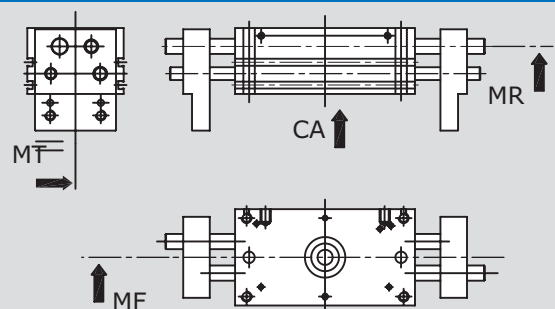
Transportable weight calculated with  $\mu = 0.1$  and  $f_s = 2$ . With form-fit gripping the mass may be greater. The gripping force is the arithmetic sum of the individual forces created at the fingers at "l" mm distance at 6 bar Finger weight in Kg.

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 "l" in mm bei 6 bar Eigenmasse in Kg

### Allowed load data

Type Typ	CA (N)	MF (Nm)	MR (Nm)	MT (Nm)
PLE 16	100	5	5	15
PLE 20	200	10	10	20
PLE 25	260	10	10	20
PLE 32	350	10	15	20
PLE 40	500	20	25	25

### Maximal zul. Kräfte und Momente am Finger



# 2-finger parallel gripper pneumatic - series PLE 2-finger Parallelgreifer pneumatisch - Typ PLE

## Ordering example

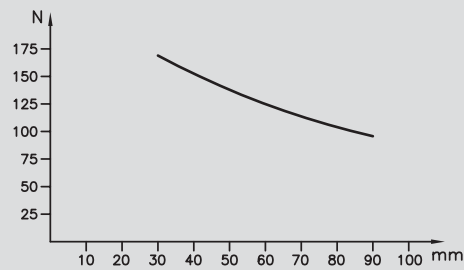
## Bestellbeispiel

Type	Stroke of finger
Typ	Hub pro Finger
PLE 20	40

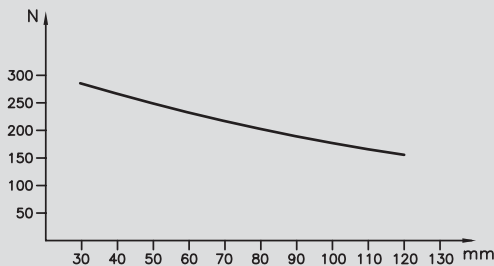
## Force at 6 bar in N at l mm

## Greifkraft (N) in Abhängigkeit der Fingerlänge "l" (mm) bei 6 bar

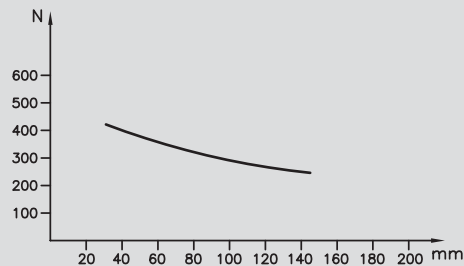
PLE 16



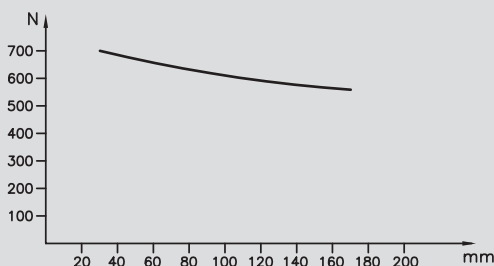
PLE 20



PLE 30



PLE 32



PLE 40

