

Захвати важільні з розкриттям на 180° Серія CGSN

Нове виконання

Магнітні

Розміри: \varnothing 16, 20, 25, 32 мм

ПЕРЕМІЩЕННЯ



- » Повна взаємозамінність з попередніми серіями
- » Пальці захватів із полірованої нікельованої сталі, стійкої до корозії
- » Широкий спектр кутів захоплення

Захвати Серії CGSN представлені у 4-х типорозмірах. Розкриття пальців захвата до 180° дозволяє захоплювати необхідні об'єкти, уникаючи зіткнення губок з іншими елементами. Багатоланковий механізм захвата забезпечує збільшення зусилля захвата. Магнітні датчики місцеположення можуть бути встановлені безпосередньо у пази на корпусі захвата.

Монтажні отвори у корпусі захватів забезпечують гнучкість при установці. Додатково захвати можуть комплектуватися монтажними адаптерами для полегшення установки Мод. L-CGP (охоплюваний) або C-CGP (охоплюючий) (див. розділ 1/7.20.08).

ОСНОВНІ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Дія	двостороння				
Робочий тиск	1 ÷ 7 бар				
Робоча температура	-10°C ÷ 60°C				
Максимальна робоча частота	100 циклів / хв				
Масло	потрібне змащування тільки важільного механізму				
Кут відкриття / закриття	-1° / +180° (відхилення $\pm 3^\circ$)				
Повторюваність	$\pm 0,2$ мм				
Підведення повітря	M5x0,8				
Робоче середовище	очищене повітря без необхідності маслорозпилення. Потребує встановлення відцентрового фільтру 25 мкм, для забезпечення класу очищення повітря за стандартом ISO 8573-1: 2010 [7:8:4].				
Діаметри поршня (мм)	16	20	25	32	
Вага (г)	140	255	430	740	
Теоретичний момент [M] (Н*мм)	1230xP	2350xP	4540xP	9680xP	[P = тиск (МПа)]
Максимальна довжина до точки захоплення [L] (мм)	80	100	120	140	
Діюча сила захоплення F (Н)	F = M/L x 0,9 L = відстань до точки захоплення (см), M = момент (Н*см)				
Приклад: P = 0.5 МПа; L max	F = 7Н	F = 10Н	F = 17Н	F = 30Н	

КОДУВАННЯ

novità

1

ПЕРЕМІЩЕННЯ

CGSN - 20

CGSN

СЕРІЯ

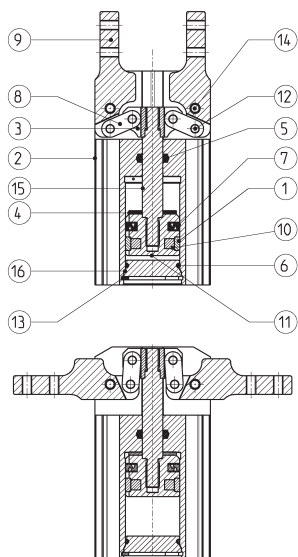
ПНЕВМАТИЧНІ КОДИ СИМВОЛІВ
PNZ1

20

РОЗМІРИ:
16 = \varnothing 16 мм
20 = \varnothing 20 мм
25 = \varnothing 25 мм
32 = \varnothing 32 мм

Захвати Серія CGSN – конструкція

DUMMY



ДЕТАЛЬ

1 = Напряне кільце поршня
2 = Корпус
3 = Скоба
4 = Демпферна пластина
5 = Ущільнення штоку
6 = Ущільнення
7 = Ущільнення поршня
8 = Сполучний важіль
9 = Палець захвата
10 = Магніт
11 = Поршень
12 = Шпилька
13 = Стопорне кільце
14 = Штифт
15 = Шток
16 = Кришка

МАТЕРІАЛИ

Поліацеталь
Алюміній
Неіржавна сталь
Поліуретан
HNBR
NBR
HNBR
Неіржавна сталь
Неіржавна сталь
Пластоферріт
Алюміній
Сталь
Сталь
Сталь
Сталь
Поліацеталь

КРИТЕРІЇ ВИБОРУ МОДЕЛІ ЗАХВАТА: 1) АНАЛІЗ ЗУСИЛЛЯ ЗАХОПЛЕННЯ

Для коректного вибору захвата по навантаженню, необхідно вибрати модель, сила захоплення якої у 20 разів перевищує вагу об'єкта переміщення. Якщо при переміщенні предмету можливі додаткові навантаження, прискорення і зіткнення, необхідно збільшити запас по зусиллю захоплення.

ПРИКЛАД РОЗРАХУНКУ (див. діаграму справа)

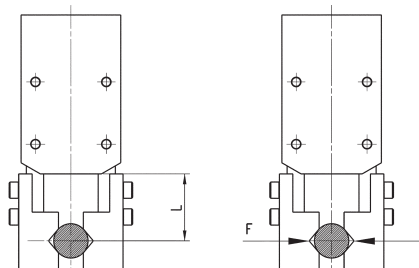
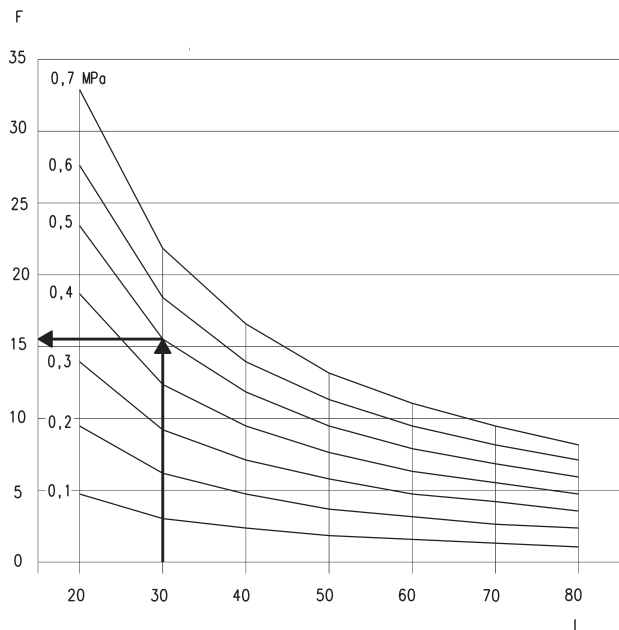
Вага об'єкту переміщення = 0,06 (кг)
 Коефіцієнт запасу = 20
 Відстань до точки захоплення L = 30 (мм)
 Робочий тиск = 0,5 (МПа)

F = зусилля захоплення
 F_{min} (мінімальне необхідне зусилля захоплення) =
 $0,06 \text{ кг} \cdot 20 \cdot 9,8 \text{ м/с}^2 = 12 \text{ Н}$ (мінімум)

Дивлячись на діаграму, бачимо, що сила захоплення (Мод. CGSN16), з урахуванням відстані до точки захоплення і тиску, дорівнює 16 Н. Зусилля захоплення у 26 разів перевищує вагу предмета, що переноситься, дане значення відповідає коефіцієнту запасу.

ЕФЕКТИВНЕ ЗУСИЛЛЯ ЗАХОПЛЕННЯ

Значення на діаграмі
 L = відстань до точки захоплення (мм)
 F = зусилля захоплення – зусилля стискування пальців (Н)

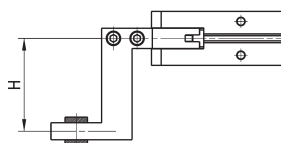
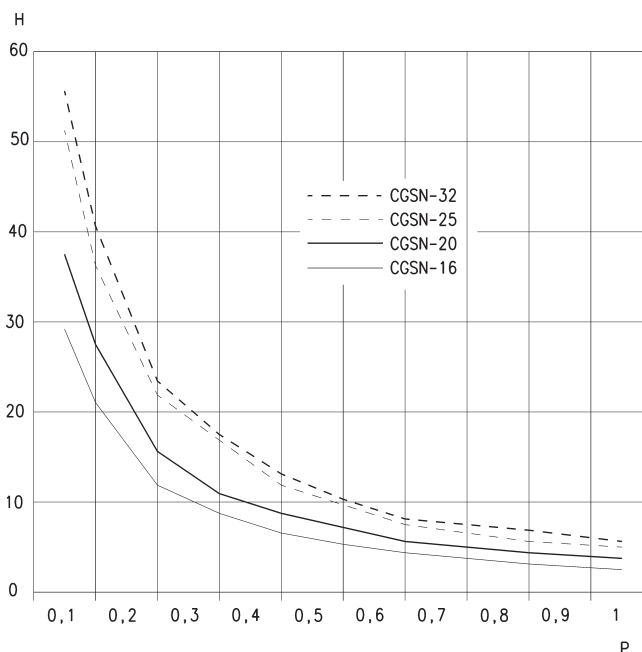

КРИТЕРІЇ ВИБОРУ МОДЕЛІ ЗАХВАТА: 2) АНАЛІЗ ЗГИНАЛЬНОГО МОМЕНТУ

УМОВНІ ПОЗНАЧЕННЯ:

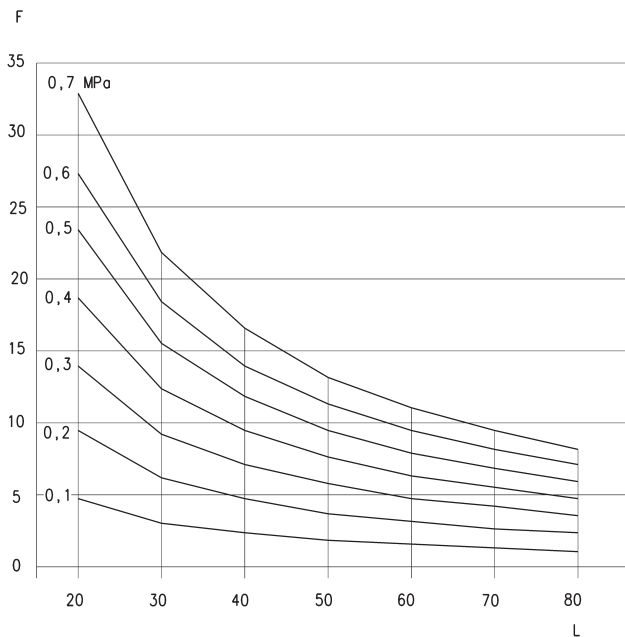
H = плече (мм)
 P = тиск (МПа)

Зусилля, пов'язане із прикладеним навантаженням, залежить від тиску і визначається для різних моделей захватів згідно графіку.

Для забезпечення захисту від руйнування поверхні, вантаж необхідно розміщувати в межах (обумовленої графіком) - H відстані до його точки тяжіння.

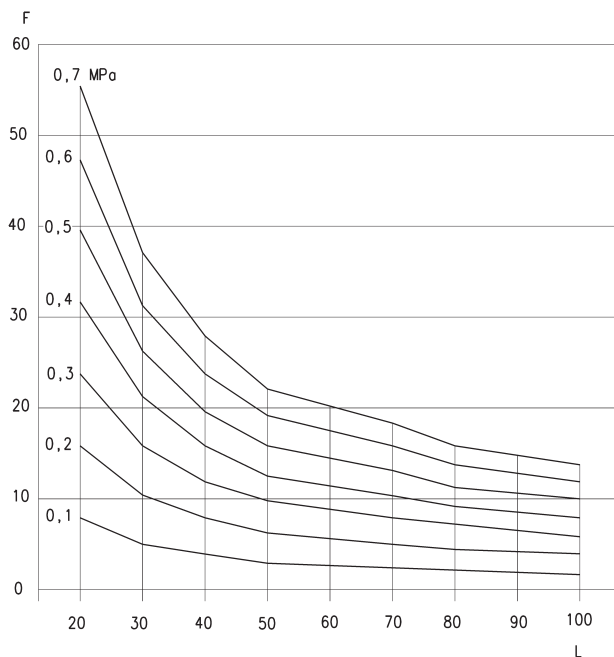


ЗУСИЛЛЯ ЗАХОПЛЕННЯ



CGSN-16

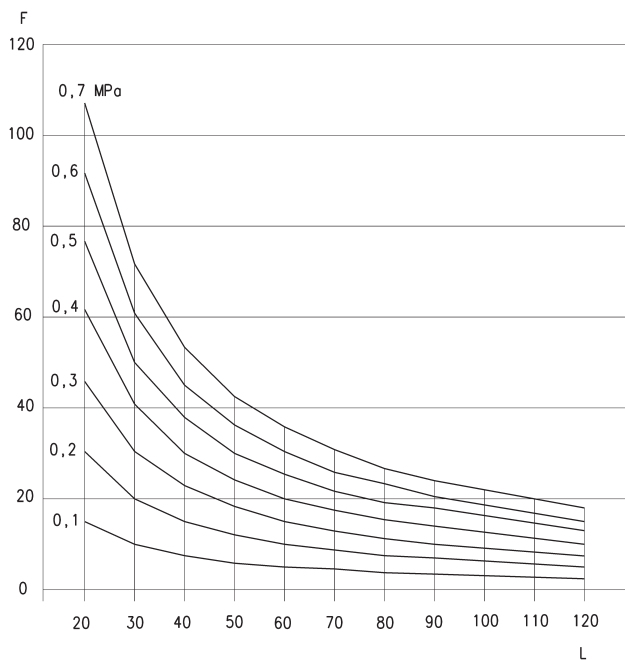
F = Зусилля захоплення (Н)
L = Відстань до точки захоплення (мм)



CGSN-20

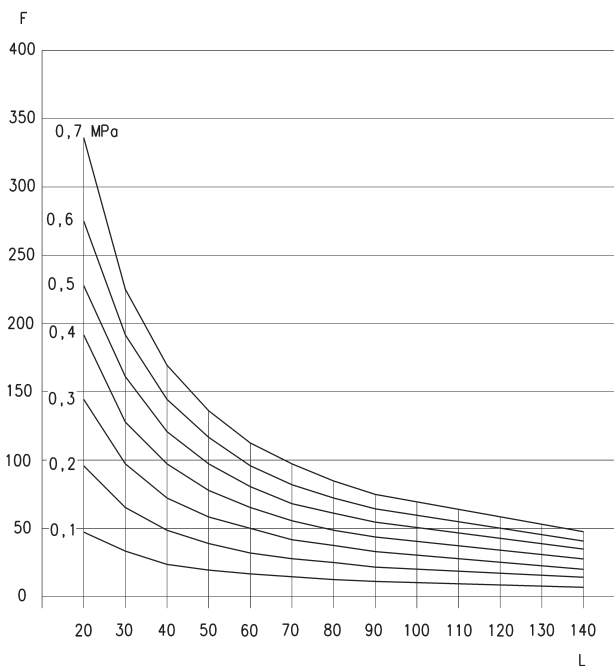
F = Зусилля захоплення (Н)
L = Відстань до точки захоплення (мм)

ЗУСИЛЛЯ ЗАХОПЛЕННЯ



CGSN-25

F = Зусилля захоплення (Н)
L = Відстань до точки захоплення (мм)



CGSN-32

F = Зусилля захоплення (Н)
L = Відстань до точки захоплення (мм)

1

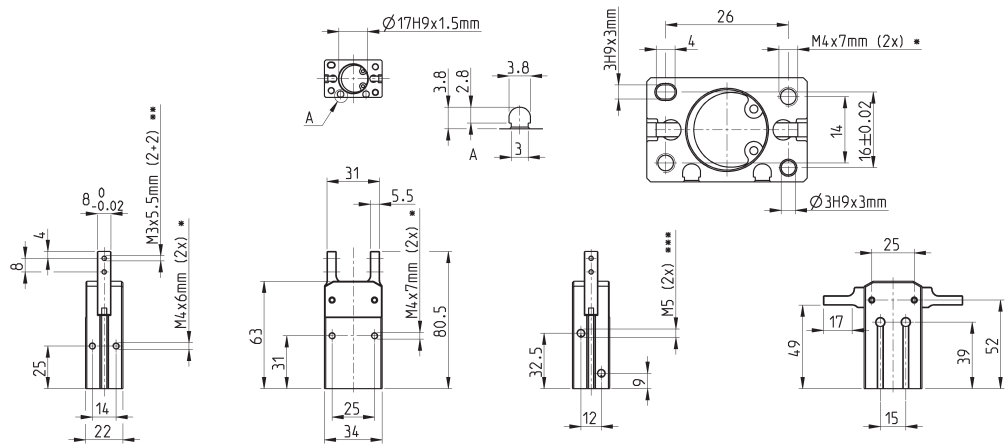
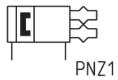
ПЕРЕМІЩЕННЯ

Захвати CGSN, $\varnothing 16$ мм – розміри

A = паз для датчиків серії CSD



* = глибина різьби
 ** = різьба для приєднання губок
 *** = приєднання для підведення живлення стисненим повітрям



Мод.

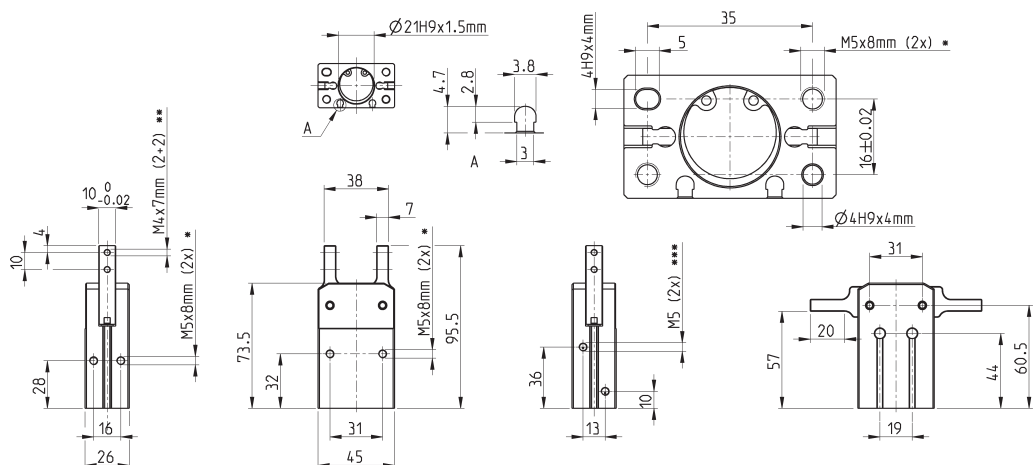
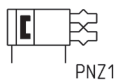
CGSN-16

Захвати CGSN, $\varnothing 20$ мм – розміри

A = паз для датчиків серії CSD



* = глибина різьби
 ** = різьба для приєднання губок
 *** = приєднання для підведення живлення стисненим повітрям



Мод.

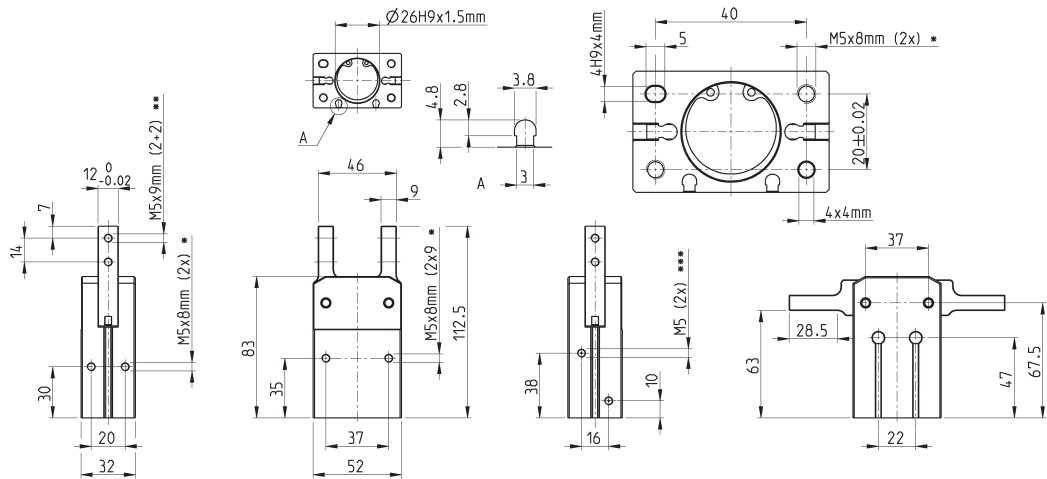
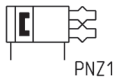
CGSN-20

Захвати CGSN, $\varnothing 25$ мм – розміри

A = паз для датчиків серії CSD



* = глибина різьби
 ** = різьба для приєднання губок
 *** = приєднання для підведення живлення стисненим повітрям



Мод.

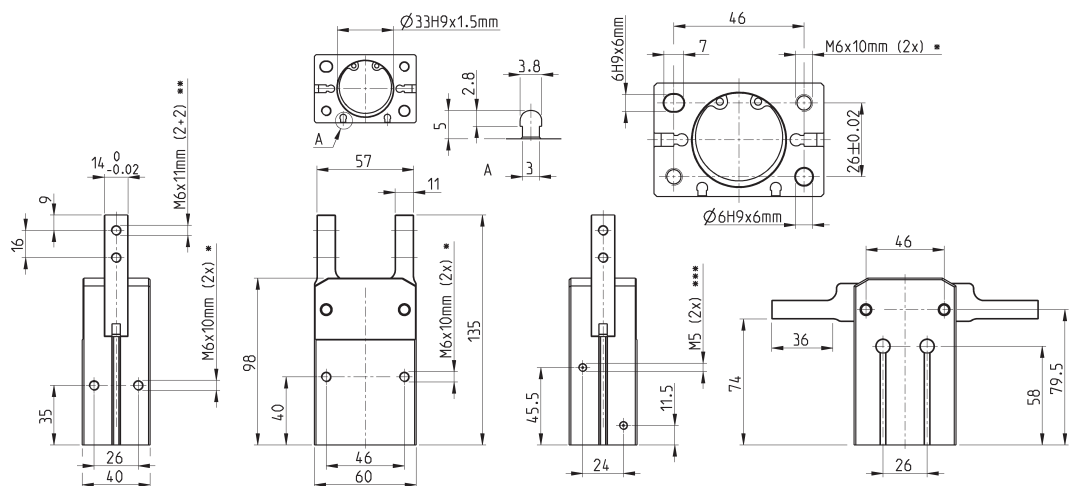
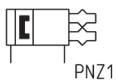
CGSN-25

Захвати CGSN, $\varnothing 32$ мм – розміри

A = паз для датчиків серії CSD



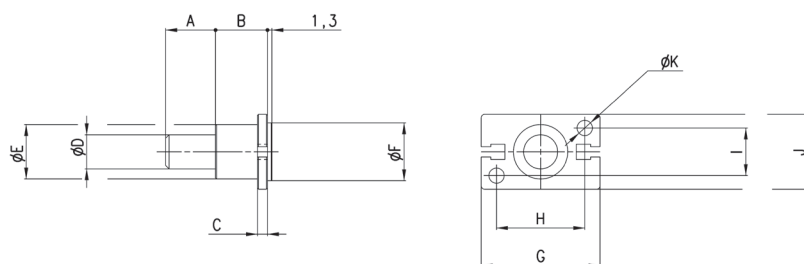
* = глибина різьби
 ** = різьба для приєднання губок
 *** = приєднання для підведення живлення стисненим повітрям



Мод.

CGSN-32

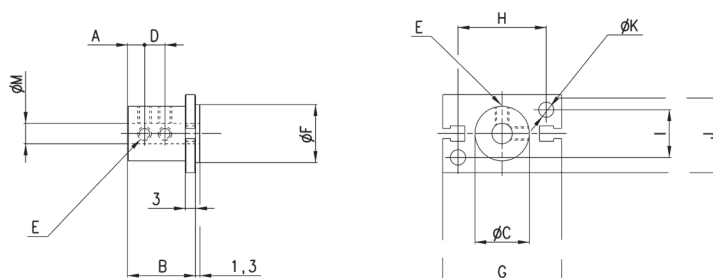
Монтажні кронштейни для захватів Мод. L-CGP



РОЗМІРИ

Мод.	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K
L-CGP-16	15	15	3	10	16	17	35	26	14	22	4,5
L-CGP-20	15	15	3	10	18	21	46	35	16	26	5,5
L-CGP-25	25	17	5	14	26	26	53	40	20	32	6,6
L-CGP-32	25	20	6	16	30	34	61	46	26	40	6,6

Монтажні кронштейни для захватів Мод. C-CGP



РОЗМІРИ

Мод.	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	M
C-CGP-16	5	20,5	16	7	M4	17	35	26	14	23	4,5	6
C-CGP-20	7	25,5	20	9	M4	21	46	35	16	27	5,5	8
C-CGP-25	8	30,5	25	10	M4	26	53	40	20	33	6,6	10
C-CGP-32	10	40,5	32	15	M4	34	61	46	26	41	6,6	12