

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



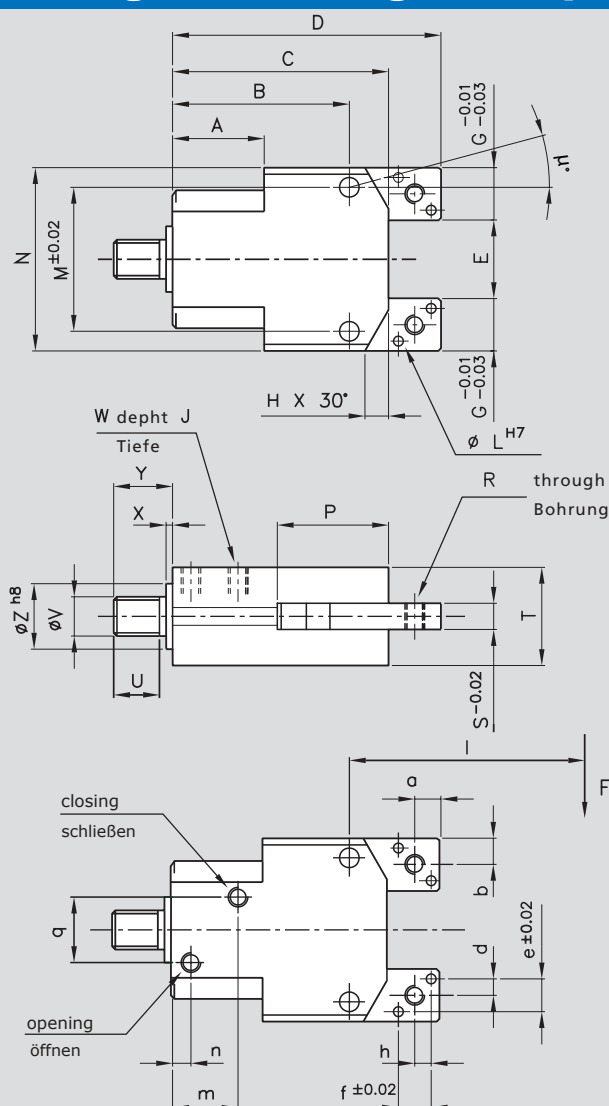
Technische Eigenschaften:

- 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:

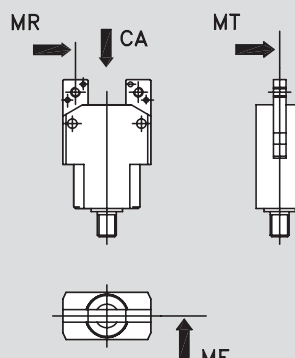
- Range of operating pressure : 3 - 8 bar
- Repeatability accuracy: 0.05 mm; over 100 cycles;
- Operating temperature: from -10°C to 90°C; version up to 130°C upon request
- Operating principle: pistons and levers
- Housing material: high tensile hard-coated aluminium alloy, hard-anodized
- Material 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	33.7	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 ₁	Max finger length/weight (mm)	μ°
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	10°
PLA-16	4	8	7	3.5	22	14	4	16	32	45	22.6	55 / 0.05	15°

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 (cm³)	Approx. time (s) opening closing	Moment of inertia (Kgcm²)	Mass (Kg)
Typ	Max. Greifkraft bei 6 bar (Ncm)	Max. Greifkraft bei 6 bar (N)	Max. empfohlenes Werkstückgewicht (kg)	Luftverbrauch pro Doppelhub (cm³)	Schließzeit (s) öffnen schließen	Massen trägheits moment (Kgcm²)	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