

Rotary actuators - Gripper swivel models Pneumatic ARP Schwenkeinheiten/Greif-Schwenk-Module Pneumatic ARP



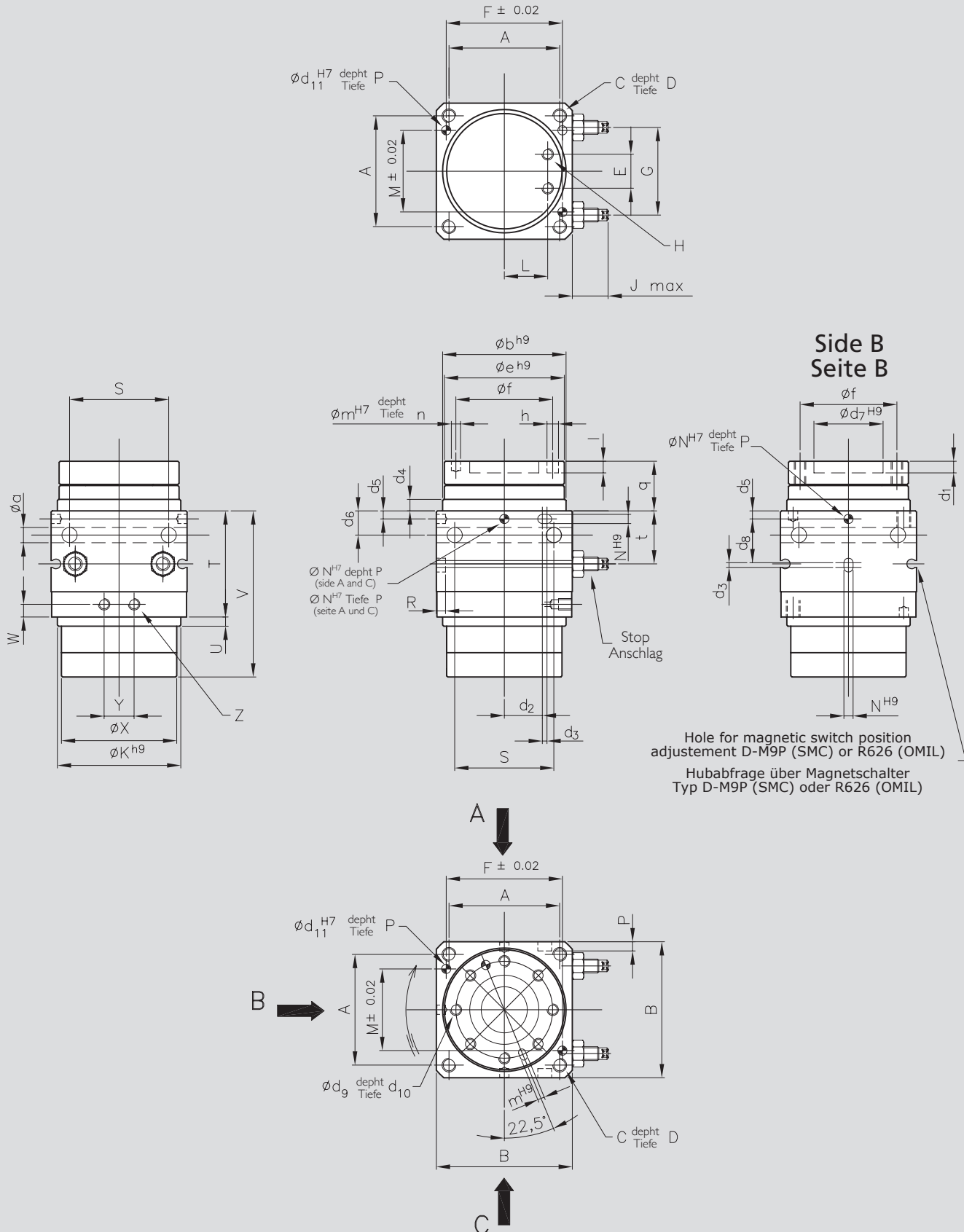
Technische Eigenschaften:

- Betriebsdruck: 3.5 bis 6.5 bar Greifer; Schwenkeinheiten
- Wiederholgenauigkeit: 0.09° Schwenkeinheiten über 100 Schaltspiele
- Betriebstemperaturbereich von 5°C bis 60°C
- Endlagendämpfung hydraulische Stoßdämpfer auf Anfrage
- Endlagen feinjustierbar 2°
- Wirkprinzip:
Schwenkeinheiten: Schwenflügel
- Material: Gehäuse aus hochfester Aluminiumlegierung hartbeschichtet, Funktionsteile aus gehärtetem Stahl
- Betätigung : pneumatisch über gefilterte Druckluft (10µm), trocken oder geölt
- Wartungsfrei: bis 1.5 Mio. Zyklen
- Einstellbare Zwischenposition
- Schutzart: IP 52 Schwenkeinheiten
- 24 Monate Garantie

Technical data:

- Range of operating pressure: 3.5 - 6.5 bar swivel
- Repeatability accuracy: 0.09° swivel / over 100 cycles
- Operating temperature: from -5°C to 60°C;
- Damping upon request by shock absorber
- Operating principle:
swivel: rotor and piston drive
- Housing material: high tensile hard-coated aluminium alloy, hard-anodized
- Material of functional parts: treated and /or ground steel
- Actuation: compressed air filtered (10 µm), dry or lubricated
- Maintenance: no maintenance required for the first 1.5 million cycles
- End positions without clearance
- Rating IP 52 swivel
- Warranty 24 month

Rotary actuators - Gripper swivel models Pneumatic ARP Schwenkeinheiten/Greif-Schwenk-Module Pneumatic ARP



Rotary actuators - Gripper swivel models Pneumatic ARP Schwenkeinheiten/Greif-Schwenk-Module Pneumatic ARP

Type Typ	A	B	C	D	E	F	G	H	J	L	M	N	P	R	S	T	U	V	Z	Y	X	K
ARP 7	41	50	M5	7	16	43	30	M5	10.5	11	31	4	3.5	3.5	36	44	3	58.5	M5	12	45	48
ARP 20	48	59	M6	7	16	48	38	M5	10.5	14.5	35	4	5	4	43	46	4	72	M5	13	50	53.5

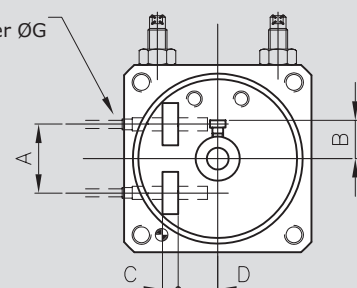
Type Typ	a	b	d ₁	d ₂	d ₃	d ₄	d ₅	d ₆	d ₇	d ₈	d ₉	d ₁₀	d ₁₁	e	f	h	l	m	n	q	t	W
ARP 7	5.5	48	4	13	2	4.5	3.5	10.5	26	16	M4	8	3	47	37	5	5	3	5	19	20.5	6
ARP 20	6.6	53.5	5	16	2	5	3.5	10.5	30	19	M5	10	4	52	42	5	5	3	5	21.5	23	5.5

Type	Feed torque at 6 bar (Nm)	Rotation 0°-180° without load in sec.	Air consumed in cm ³ at 6 bar for one cycle	Axial load A in N	Radial load CR in Nm	Mass Kg	Allowable kinetic energy J kgm ²
Typ	Drehmoment bei 6 bar (Nm)	Schwenkzeit 0°-180° pro zyklus (s)	Luftverbrauch (cm ³) bei 6 bar pro zyklus	Max. axiale Belastung A (N)	Max. radiale Belastung CR (Nm)	Masse Kg	Massen Trägheitsmoment (Kgm ²)
ARP 7	0.8	0.16	46	60	0.9	0.45	0.034
ARP 20	2.25	0.18	75	80	2.7	0.70	0.074

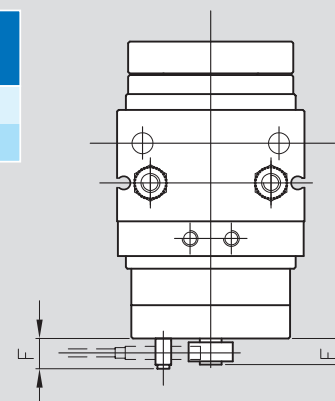
Sensor bracket code F8

Halterung für Näherungsschalter Version F8

Magnetic limit switch seat ØG
Bohrung für Näherungsschalter ØG



Type Typ	Type Typ	A	B	C	D	E	F	G
ARP7	ARPEP 16	24	14	8	6.75	10	9	5
ARP 20	ARPEP 20/25	24	14	8	8.75	13	9	5



Rotary actuators - Gripper swivel models Pneumatic ARP Schwenkeinheiten/Greif-Schwenk-Module Pneumatic ARP

Type	Version	For sensor bracket indicate code F8	For shock absorbers indicate code V3	Indicate direction of rotation	Indicate gripper code 1 or 2	For safety device indicate MC or MA
Typ	Version	Induktive Abfrage Vers. F + Ø	Für Stoßdämpfer Ausführung Vers. V+Typ	Schwenk Richtung Ausführung	Version 1 oder 2	Für federgestützte Greifkraftsicherung MC oder MA
ARPEP 16	CA	F8	V3	RO	C1	MC

- Version CA 180° code CA - 90° Code CB
- Direction of rotation: "clockwise" code RO
"anticlockwise" code RA
- Version: CA Schwenkwinkel 180 - CB Schwenkwinkel 90
- Schwenkrichtung: im Uhrzeigersinn code RO – gegen den Uhrzeigersinn code RA

Shock absorber code V3

Type	Type	J
Typ	Typ	
ARP 7	ARPEP 16	16
ARP 20	ARPEP 20	18
/	ARPEP 25	18

Stoßdämpfer Version 3

