

- **SUPPORTI PER ORGANI DI PRESA PER ROBOT**
 - **Robot grippers supports**
 - **Anschlußplatte für Robotergreifer**
 - **Supports pour pinces pour robot**



SR >>



• SUPPORTI PER ORGANI DI PRESA PER ROBOT

- Robot grippers supports
- Anschlußplatte für Robotergreifer
- Supports pour pincers pour robot

I I modelli di questa famiglia di supporti, sono stati concepiti appositamente per poter montare due organi di presa contemporaneamente, all'estremità di un robot o di un manipolatore. Le applicazioni che ne rendono particolarmente vantaggioso l'impiego, sono quelle di asservimento macchine utensili nella fase di carico-scarico pezzi o applicazioni similari.

Le caratteristiche principali di questi supporti, che li contraddistinguono per avere integrati al loro interno tutti gli elementi per il funzionamento degli organi di presa, sono:

- nr.2 elettrovalvole di comando degli organi di presa montate all'interno del supporto e già preventivamente cablate sia elettricamente che pneumaticamente;
- nr.1 connettore multipolare (19 poli) che, essendo cablato con i componenti interni, consente di alimentare gli stessi e di avere i seguenti segnali:
- alimentazione elettrovalvole pinze
- segnali posizione pinze aperte-chiuse;
- nr.1 connettore multipolare (6 poli) al quale dall'esterno vengono collegati i sensori che controllano la posizione degli organi di presa.

Questo connettore è già cablato con il connettore principale (19 poli). In pratica, con questo sistema, mettiamo a disposizione di chi realizza l'impianto un unico ingresso per l'aria di alimentazione, ed un unico connettore multipolare con il quale si possono gestire entrambi gli organi di presa, compresi i segnali di posizione.

Quindi è sufficiente arrivare, sul polso del robot o all'estremità del manipolatore, con un unico tubo per l'aria ed un unico cavo per i segnali elettrici.

Il grande vantaggio è quello di semplificare al massimo i collegamenti.

I supporti vengono forniti completi di piastre di adattamento sia per gli organi di presa, che per il robot o manipolatore al quale verranno applicati.

Le piastre di adattamento per le pinze sono già predisposte con opportune forature interne, per ricevere l'aria ed alimentare i cilindri delle pinze stesse, senza aggiungere ulteriori tubi.

Per quanto riguarda il robot, dovrà essere specificato nell'ordine il modello utilizzato, possibilmente inviando anche i disegni relativi alle forature del "polso".

Su richiesta possono essere forniti i sensori per il controllo degli organi di presa completi della parte di collegamento al connettore multipolare (6 poli) predisposto.

Gli organi di presa del programma tecnomors, che possono essere montati su questi supporti, sono molteplici.

Nelle tabelle presenti all'interno delle singole schede di prodotto vengono riportati i modelli per i quali sono già state studiate le piastre di adattamento specifiche.

In caso si vogliono impiegare modelli di organi di presa non specificati nelle tabelle, consultare il nostro Ufficio Tecnico.

GB

The different models of supports have been designed to mount on the robot or on the mechanical hand two grippers simultaneously.

This support makes easier the machine tool interlock and the robot load-unloading. Principal characteristics of these supports, that are the assembly set for internal feeding and proximity switch cables for grippers, are:

nr.2 gripper driving electrovalves fixed in the support with electrical and pneumatic wired predisposition.

nr. 1 multipolar connector (19 poles), wired with the internal components, allows the components feeding and:

- grippers electro-valve feeding;
- gripper position control open-close

nr.1 multipolar connector (6 poles) connected with the proximity switches.

This connector is just wired with the principal connector (19 poles). With this device the two grippers can be fed and controlled also if the system has only one air connection and one multipolar connector. So you need only a hydraulic feed tube and a electrical signals cable jointed to the robot or to the mechanical hand.

The great advantage is to make easy all the connections.

Supports are supplied with adapter plate for grippers, robot or mechanical hand.

The grippers adapter plates have the predisposition to receive air connection.

When ordering sent us robot dimensions and "wrist" drilling drawing.

Proximity for gripper position control with predisposition to joint the multipolar connector (6 pole) on request.

Tecnomors grippers can be easily combined with our supports. Please refer to the tables for the adapter plate - gripper combination you require.

In case you want to apply other gripper models you don't find in the tables, please contact our office.

D

Die verschiedene Anschlußplatten Modelle erlauben die Fixierung auf dem Roboter von zwei Greifer gleichzeitig. Die Anschlußplatten helfen die Verriegelung der Werkzeugmaschine und die Last-Entladung des Roboters. Die Hauptmerkmalen dieser Anschlußplatten, die den Anbausatz für interne Durchführung und Näherungsschalter Kabeln des Greifers ist, sind:

Nr.2 Greifer Betriebselektroventile befestigt in der Anschlußplatte mit Vorbereitung für pneumatische und hydraulische Kabelverbindung.

Nr.1 mehrpoliger Anschluß (19 Pole), mit den inneren Komponenten gekabelt, erlaubt die Komponenten Betätigung und auch:

- Greifer Elektroventile Betätigung;
- Greifer Positionkontrolle Öffnen-Geschlossen.

Nr.1 mehrpolig Anschluß (6 Pole) geschaltet mit den Näherungschaltern.

Der Anschluß ist schon mit dem Hauptanschluß gekabelt (19 Pole). Mit diesem System kann man die zwei Greifer auch mit nur einer Luftverbindung und einem mehrpoligen Anschluß antrieben. So man braucht, auf den Roboter oder auf den Manipulator, nur einen Luftrohr und nur einen Anschlußkabel. Servicefreundliche Verbindungen. Anschlußplatten sind mit Adapterplatten für Greifer, Roboter oder eiserne Hand geliefert.

Die Adapterplatten haben schon die Bohrungen für die Luftverbindung.

In der Bestellung sollen Sie Roboter Masse und Bohrschema des "Handgelenkes" angeben.

Schaltern für Greifer Positionkontrolle mit Vorbereitung für mehrpoligen Anschluß (6 Pole) ab Frage.

Die Tecnomors Greifer lassen sich problemlos mit unseren Anschlußplatten kombinieren. Die Adapterplatten für die Greifer der von Ihnen gewünschten Kombinationen entnehmen Sie bitte auf der Tabelle.

Für Ihre speziellen Anwendungsapplikation, die Sie nicht auf den Tabelle finden, stellen wir Ihnen gerne jederzeit zur Verfügung.

F

Les divers modèles de supports ont été étudiés pour fixer au robot ou au manipulateur deux pincers dans le même temps. Le support aide leverrouillage de la machine outil et le chargement-déchargement du robot. Les caractéristiques principales de ces supports, qui ont à l'intérieur de la structure tout ce qu'on a besoin pour le fonctionnement des organes de préhension, sont:

nr.2 électrovannes de commande des pincers fixées dans le support et déjà câblées soit électriquement et pneumatiquement.

nr.1 connecteur multipolaire (19 pôles) qui, étant câblé avec les composants à l'intérieur, permet l'alimentation des composants mêmes et d'avoir les signaux suivants:

- l'alimentation des électrovannes des pincers;
- position pincers ouvertes-fermées.

nr.1 connecteur multipolaire (6 pôles) connecté avec les détecteurs.

Ce connecteur est déjà câblé avec le connecteur principal (19 pôles). Avec ce système nous donnons la possibilité d'alimenter et de contrôler les deux pincers aussi avec seulement un orifice pour l'alimentation et un connecteur multipolaire.

On doit donc arriver au robot ou au manipulateur seulement avec un tube d'alimentation hydraulique et un câble pour les signaux électriques.

L'avantage est de simplifier au maxime les jointages.

Les supports sont envoyés avec les plaques d'adaptation soit pour les pincers que pour le robot ou le manipulateur.

Les plaques d'adaptation a déjà l'adaptation pour recevoir l'alimentation pneumatique.

Pour ce qui concerne le robot il faut indiquer le modèle utilisé, en envoyant aussi le dessin des perçages du " poignet".

Détecteurs pour le contrôle de la position de la pince avec adaptation pour la jonction au connecteur multipolaire (6 pôles) sur demande.

Les organes de préhension Tecnomors qu'on peut fixer sur ces supports sont différents.

Si vous voulez utiliser autres modèles de pincers, qui ne sont pas dans les tableaux, nous vous prions de nous contacter.

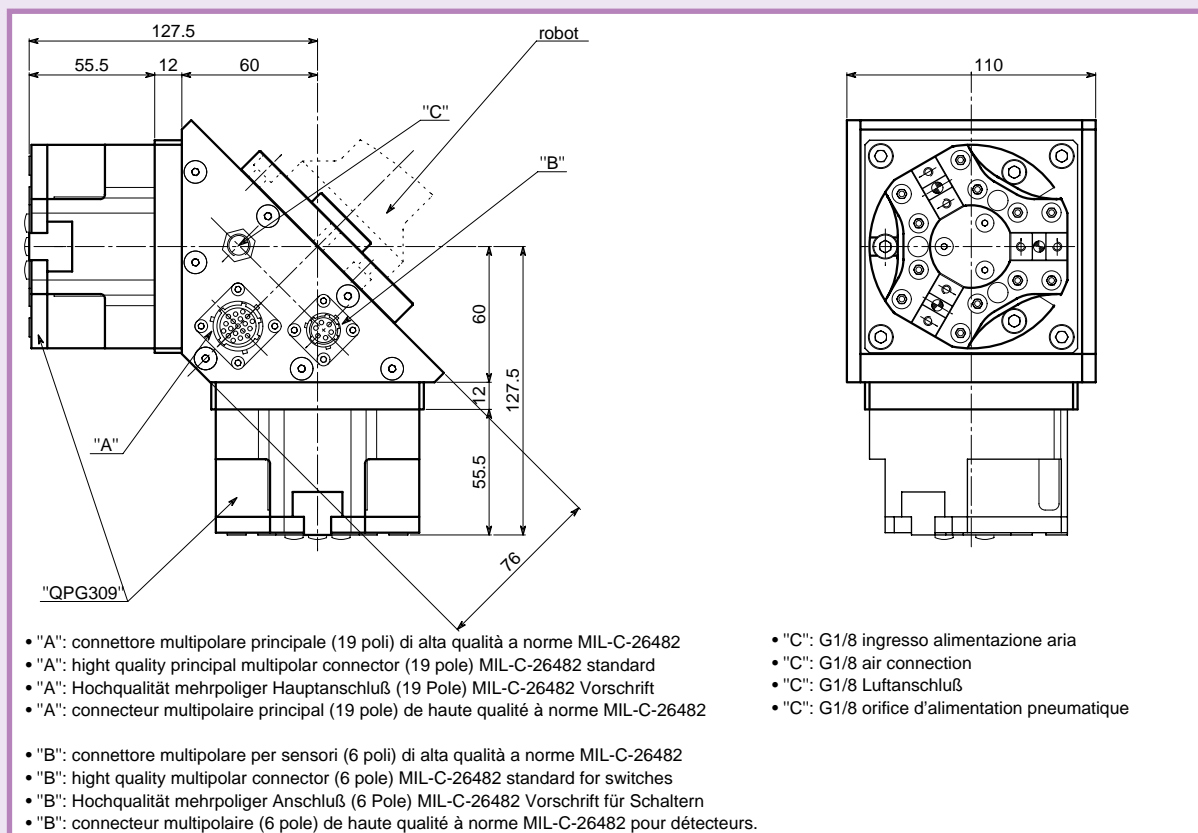
• **SUPPORTI PER ORGANI DI PRESA PER ROBOT**
 • **Robot grippers supports**
 • **Anschlußplatte für Robotergreifer**
 • **Supports pour pinces pour robot**

- Funzionamento pneumatico
Peso solo supporto = 1.3 Kg.
Pressione max = 7 bar
- Pneumatic operation
Support weight = 1.3
max. pressure = 7 bar
- Pneumatisch Betrieb
Anschlußplatte Gewicht = 1.3
max. Druck = 7 bar
- Fonctionnement pneumatique.
Poids du support = 1.3
pression max. = 7 bar



SR 45

SR 15



• Nel disegno sono rappresentati gli organi di presa modello "QPG309", per usare altre pinze consultare la apposita tabella o il nostro Ufficio Tecnico. • The drawings show "QPG309" model grippers, to use others ask to our technical office. • Die Zeichnung zeigt "QPG309" Model, fragen Sie uns für die anderen Modellen. • Le dessin montre la pince modèle "QPG309", pour utiliser les autres pinces demandez-nous.

• Le dimensioni sono indicative e suscettibili di variazioni per migliorie tecniche. Ci riserviamo di apportare modifiche senza preavviso • All dimensions are indicative and subject to variation for technical upgrading. We reserve the right to make alterations without prior notification • Die Maßangaben sind indikativ und können sich bei technischen Verbesserung ändern. Wir behalten uns vor, ohne vorherige Benachrichtigung Änderungen vorzunehmen • Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.

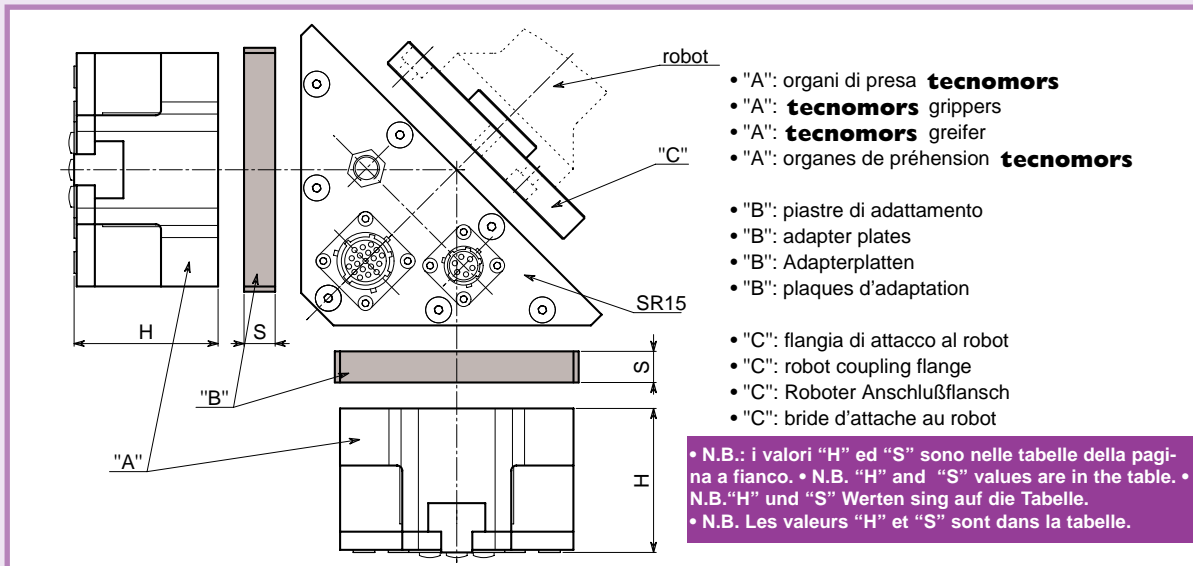


CARATTERISTICHE PRINCIPALI SUPPORTO MOD. SR15

- nr. 2 elettrovalvole di comando delle pinze montate all'interno del supporto e già cablate sia elettricamente che pneumaticamente;
- nr.1 connettore multipolare (19 poli) che, essendo cablato con i componenti interni, consente di alimentare gli stessi e di avere i seguenti segnali:
 - alimentazione elettrovalvole pinze
 - segnali posizione pinze aperte-chiuse;
- nr.1 connettore multipolare (6 poli) al quale dall'esterno vengono collegati i sensori che controllano la posizione degli organi di presa. Questo connettore è già cablato con il connettore principale (19 poli).
- Il supporto viene fornito completo di organi di presa (da ordinare separatamente) con le relative piastre di adattamento, e flangia di attacco al robot. Su richiesta possono essere forniti i sensori per il controllo delle pinze completi della parte di collegamento al connettore multipol. (6 poli) predisposto.

SUPPORT SR15 SPECIFICATION

- nr. 2 gripper driving electro-valves fixed in the support with electrical and pneumatical wired predisposition;
- nr. 1 multipolar connector (19 pole), wired with the internal components, allows the components feeding and:
 - grippers electro-valve feeding;
 - gripper position control open-close.
- nr. 1 multipolar connector (6 pole) connected with the proximity switches. This connector is just wired with the principal connector (19 pole).
- Support is supplied with grippers (they have to be ordered separately), gripper adapter plates and robot coupling flange. Proximity for gripper position control with predisposition to joint the multipolar connector (6 pole) on request.



- Per avere nella fornitura la "Flangia di attacco al robot", specificare nell'ordine il modello utilizzato, possibilmente inviando anche i disegni relativi alle forature del "polso". • If you want to receive also the robot-coupling flange, you have to send with your order also the robot specifications and "wrist" drilling drawing. • Geben Sie uns in der Bestellung Robotertyp und Bohrenschemata des "Handgelenkes" an, um die Roboter Anschlußflange zu erhalten. • Si vous voulez la bride d'attache au robot il faut indiquer sur la commande le modèle de robot utilisé, en envoyant aussi le dessin des perçages du "poignet".

ANSCHLUßPLATTE SR15 TECHNISCHE DATEN

- Nr. 2 Greifer Betriebselektroventile befestigen in der Anschlußplatte mit Vorbereitung für pneumatische und hydraulische Kabelverbindung.
- Nr. 1 mehrpoliger Anschluß (19 Pole), mit den inneren Komponenten verbindet, erlaubt die Komponenten Betätigung und auch:
 - Greifer Elektroventile Betätigung;
 - Greifer Positionkontrolle auf-zu.
- Nr. 1 merhpolig Anschluß (6 Pole) geschaltet mit den Näherungsschaltern. Der Anschluß ist schon mit dem Hauptanschluß verbindet (19 Pole).
- Die Anschlußplatte ist mit Greifer (Diese teile müssen separat bestellt werden), Greifer Adapterplatten und Roboter Anschlußflansch geliefert. Schaltern für Greifer Positionkontrolle mit Vorbereitung für merhpoligen Anschluß (6 Pole) ab Frage.

DONNEES TECHNIQUES DU SUPPORT SR15

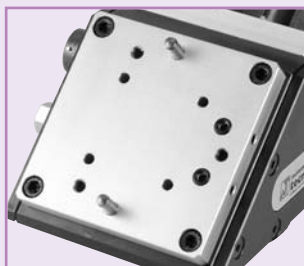
- nr. 2 électrovannes de commande des pinces fixées dans le support et déjà câblées soit électriquement que pneumatiquement.
- nr. 1 connecteur multipolaire (19 pôles) câblé avec les composants à l'intérieur, il permet l'alimentation des composants mêmes et:
 - l'alimentation de l'électrovanne de la pince;
 - position contrôle ouvert-fermé.
- nr. 1 connecteur multipolaire (6 pôles) connecté avec les détecteurs. Ce connecteur est déjà câblé avec le connecteur principal (19 poles).
- Le support est envoyé avec les pinces (à commander séparément), les plaques d'adaptation pour la pince et la bride d'attache au robot. Détecteurs pour le contrôle de la position de la pince avec adaptation pour la jonction au connecteur multipolaire (6 pôles) sur demande.

SR 45

SR 15

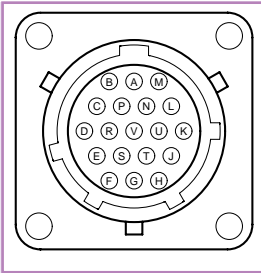
• TABELLA PIASTRE DI ADATTAMENTO
 • TABLE ADAPTER PLATES
 • TABELLE ADAPTER PLATTEN
 • TABLE PLAQUES D'ADAPTATION

ORGANO DI PRESA GRIPPER GREIFER ORGANE DE PRE'HENSION	COD. PIASTRA DI ADATTAMENTO ADAPTER PLATES CODE KODE ADAPTER PLATTEN CODE PLAQUES D'ADAPTATION	S mm.	H mm.
OPE 70 / OPE70 S	PI070ABA	12	67
OPE 80 / OPE 80 S	PI080ABB	12	75
OPE 95 / OPE 95 S	PI095ABC	12	85
OPE 100 / OPE 100 S	PI100ABD	15	87.5
OPE 65-3 / OPE65-3 S	PI653ABE	12	61
OPE 80-3 / OPE 80-3 S	PI803ABF	12	69
OPE 90-3 / OPE 90-3 S	PI903ABG	12	78
OPE 105-3 / OPE 105-3 S	PI105ABH	15	89
QPG 206 / QPG 206 S	PI206ABI	12	47
QPG 208 / QPG 208 S	PI208ABL	12	55
QPG 210 / QPG 210 S	PI210ABM	12	63
QPG 307 / QPG 307 S	PI307ABN	12	48
QPG 309 / QPG 309 S	PI309ABA	12	55.5
OP 40 I	PI400ABO	12	61
OP 48 I	PI480ABP	12	71
OP 58 I	PI580ABQ	12	73
OP 70-3 / OP 70-3 S	PI703ABR	12	57.5
OP 85-3 / OP 85-3 S	PI853ABS	12	68
OP 100-3 / OP 100-3 S	PI103ABT	12	70
OPH 73	PI073ABU	12	56
OPH 88	PI088ABV	12	65.5
OPH108	PI108ABZ	12	77.5
OPH 133	PI133AAA	12	90
OPH 83-3	PI833AAB	12	57
OPH 98-3	PI983AAC	12	66
OPH 118-3	PI118AAD	12	79
OG 510	PI510AAF	12	45.8
OG 530	PI530AAG	12	53.4
OG 550-7.5 / 12.5	PI550AAH	12	63/73.5
OG 565	PI565AAI	12	82
OG 530-3	PI533AAL	12	53.4
OG 550-3	PI553AAM	12	63



PREDISPOSIZIONE PER ORGANI DI PRESA SR 15 • Grippers predisposition SR 15
 • Neigung Greifer SR 15 • Prédiposition organe de préhension SR 15

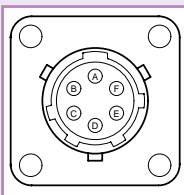
• Le dimensioni sono indicative e suscettibili di variazioni per migliorie tecniche. Ci riserviamo di apportare modifiche senza preavviso • All dimensions are indicative and subject to variation for technical upgrading. We reserve the right to make alterations without prior notification • Die Maßangaben sind indikativ und können sich bei technischen Verbesserung ändern. Wir behalten uns vor, ohne vorherige Benachrichtigung Änderungen vorzunehmen • Les dimensions sont fournies à titre indicatif; elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.



- INTERFACCIAMENTO CONNETTORE PRINCIPALE D'INGRESSO (19 POLI)
- PRINCIPAL INPUT CONNECTOR INTERFACING (19 PIN)
- HAUPEINTRITT KONNEKTOR SCHNITTSTELLE (19 PFLOCK)
- INTERFACE DU CONNECTEUR PRINCIPAL D'ENTRÉE (19 CHEVILLE)

Nr. PIN	SEGNALE	DESCRIZIONE	Nr. PIN	SIGNAL	DESCRIPTION
A	+24 Volt DC	Alimentazione 24 Volt DC	A	+24 Volt DC	Feeding 24 Volt DC
B	+24 Volt DC	Alimentazione 24 Volt DC	B	+24 Volt DC	Feeding 24 Volt DC
C	+24 Volt DC	Alimentazione 24 Volt DC	C	+24 Volt DC	Feeding 24 Volt DC
D			D		
E			E		
F	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 1 aperta	F	Sensor output	Pos. control sensor gripper 1 open
G	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 1 chiusa	G	Sensor output	Pos. control sensor gripper 1 close
H	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 2 aperta	H	Sensor output	Pos. control sensor gripper 2 open
J	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 2 chiusa	J	Sensor output	Pos. control sensor gripper 2 close
K			K		
L			L		
M			M		
N	+24 Volt DC	Comando elettrovalv. ap. pinza 1	N	+24 Volt DC	Electrical valve control gripper 1 open
P			P		
R	+24 Volt DC	Comando elettrovalv. ap. pinza 2	R	+24 Volt DC	Electrical valve control gripper 2 open
S			S		
T	0 Volt DC	Alimentazione 0 Volt DC	T	0 Volt DC	Feeding 0 Volt DC
U	0 Volt DC	Alimentazione 0 Volt DC	U	0 Volt DC	Feeding 0 Volt DC
V	0 Volt DC	Alimentazione 0 Volt DC	V	0 Volt DC	Feeding 0 Volt DC

Nr. PIN	SIGNAL	BESCHREIBUNG	Nr. PIN	SIGNAL	DESCRIPTION
A	+24 Volt DC	Betätigung 24 Volt DC	A	+24 Volt DC	Alimentation 24 Volt DC
B	+24 Volt DC	Betätigung 24 Volt DC	B	+24 Volt DC	Alimentation 24 Volt DC
C	+24 Volt DC	Betätigung 24 Volt DC	C	+24 Volt DC	Alimentation 24 Volt DC
D			D		
E			E		
F	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 1 auf"	F	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 1 ouverte
G	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 1 zu"	G	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 1 fermé
H	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 2 auf"	H	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 2 ouverte
J	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 2 zu"	J	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 2 fermé
K			K		
L			L		
M			M		
N	+24 Volt DC	Elektroventilsteuering Greifer 1 auf	N	+24 Volt DC	Commande électrovanne pince 1 ouverte
P			P		
R	+24 Volt DC	Elektroventilsteuering Greifer 2 auf	R	+24 Volt DC	Commande électrovanne pince 2 ouverte
S			S		
T	0 Volt DC	Betätigung 0 Volt DC	T	0 Volt DC	Alimentation 0 Volt DC
U	0 Volt DC	Betätigung 0 Volt DC	U	0 Volt DC	Alimentation 0 Volt DC
V	0 Volt DC	Betätigung 0 Volt DC	V	0 Volt DC	Alimentation 0 Volt DC



- INTERFACCIAMENTO CONNETTORE PER SENSORI (6 POLI)
- SENSOR CONNECTOR INTERFACING (6 PIN)
- KONNEKTOR DER SENSOREN SCHNITTSTELLE (6 PFLOCK)
- INTERFACE DU CONNECTEUR POUR LES CAPTEURS (6 CHEVILLE)

Nr. PIN	SEGNALE	DESCRIZIONE	Nr. PIN	SIGNAL	DESCRIPTION
A	+24 Volt DC	Alimentazione 24 Volt DC	A	+24 Volt DC	Feeding 24 Volt DC
B	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 1 aperta	B	Sensor output	Pos. control sensor gripper 1 open
C	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 1 chiusa	C	Sensor output	Pos. control sensor gripper 1 close
D	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 2 aperta	D	Sensor output	Pos. control sensor gripper 2 open
E	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 2 chiusa	E	Sensor output	Pos. control sensor gripper 2 close
F	0 Volt DC	Alimentazione 0 Volt DC	F	0 Volt DC	Feeding 0 Volt DC

Nr. PIN	SIGNAL	BESCHREIBUNG	Nr. PIN	SIGNAL	DESCRIPTION
A	+24 Volt DC	Betätigung 24 Volt DC	A	+24 Volt DC	Alimentation 24 Volt DC
B	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 1 auf"	B	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 1 ouverte
C	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 1 zu"	C	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 1 fermé
D	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 2 auf"	D	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 2 ouverte
E	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 2 zu"	E	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 2 fermé
F	0 Volt DC	Betätigung 0 Volt DC	F	0 Volt DC	Alimentation 0 Volt DC

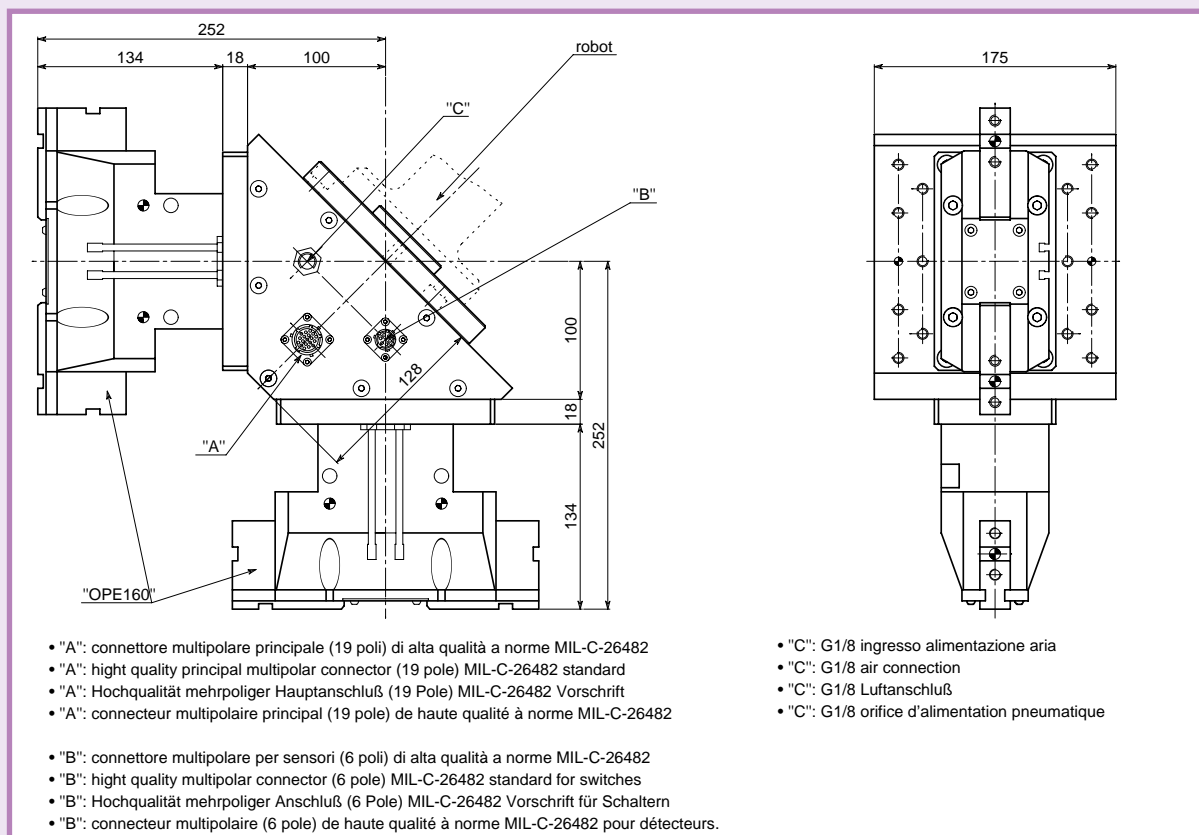
• **SUPPORTI PER ORGANI DI PRESA PER ROBOT**
 • **Robot grippers supports**
 • **Anschlußplatte für Robotergreifer**
 • **Supports pour pinces pour robot**

- Funzionamento pneumatico
Peso solo supporto = 7.5 Kg.
Pressione max = 7 bar
- Pneumatic operation
Support weight = 7.5
max. pressure = 7 bar
- Pneumatisch Betrieb
Anschlußplatte Gewicht = 7.5
max. Druck = 7 bar
- Fonctionnement pneumatique.
Poids du support = 7.5
pression max. = 7 bar



SR 45

SR 15



• Nel disegno sono rappresentati gli organi di presa modello "OPE160", per usare altre pinze consultare la apposita tabella o il nostro Ufficio Tecnico. • The drawings show "OPE160" model grippers, to use others ask to our technical office. • Die Zeichnung zeigt "OPE160" Model, fragen Sie uns für die anderen Modellen. • Le dessin montre la pince modèle "OPE160", pour utiliser les autres pinces demandez-nous.

• Le dimensioni sono indicative e suscettibili di variazioni per migliorie tecniche. Ci riserviamo di apportare modifiche senza preavviso • All dimensions are indicative and subject to variation for technical upgrading. We reserve the right to make alterations without prior notification • Die Maßangaben sind indikativ und können sich bei technischen Verbesserung ändern. Wir behalten uns vor, ohne vorherige Benachrichtigung Änderungen vorzunehmen • Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.

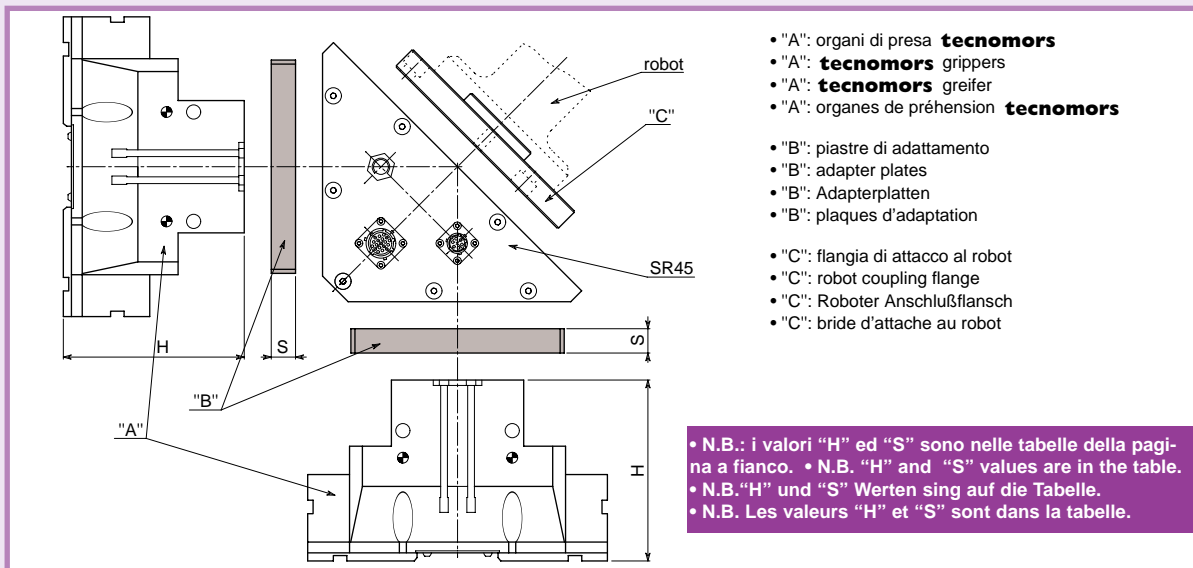


CARATTERISTICHE PRINCIPALI SUPPORTO MOD. SR45

- nr. 2 elettrovalvole di comando delle pinze montate all'interno del supporto e già cablate sia elettricamente che pneumaticamente;
- nr.1 connettore multipolare (19 poli) che, essendo cablato con i componenti interni, consente di alimentare gli stessi e di avere i seguenti segnali:
 - alimentazione elettrovalvole pinze
 - segnali posizione pinze aperte-chiuse;
- nr.1 connettore multipolare (6 poli) al quale dall'esterno vengono collegati i sensori che controllano la posizione degli organi di presa. Questo connettore è già cablato con il connettore principale (19 poli).
- Il supporto viene fornito completo di organi di presa (da ordinare separatamente) con le relative piastre di adattamento, e flangia di attacco al robot. Su richiesta possono essere forniti i sensori per il controllo delle pinze completi della parte di collegamento al connettore multipol. (6 poli) predisposto.

SUPPORT SR45 SPECIFICATION

- nr. 2 gripper driving electro-valves fixed in the support with electrical and pneumatical wired predisposition;
- nr. 1 multipolar connector (19 pole), wired with the internal components, allows the components feeding and:
 - grippers electro-valve feeding;
 - gripper position control open-close.
- nr. 1 multipolar connector (6 pole) connected with the proximity switches. This connector is just wired with the principal connector (19 pole).
- Support is supplied with grippers (they have to be ordered separately), gripper adapter plates and robot coupling flange. Proximity for gripper position control with predisposition to joint the multipolar connector (6 pole) on request.



- Per avere nella fornitura la "Flangia di attacco al robot", specificare nell'ordine il modello utilizzato, possibilmente inviando anche i disegni relativi alle forature del "polso". • If you want to receive also the robot-coupling flange, you have to send with your order also the robot specifications and "wrist" drilling drawing. • Geben Sie uns in der Bestellung Robotertyp und Bohrenschemata des "Handgelenkes" an, um die Roboter Anschlußflange zu erhalten. • Si vous voulez la bride d'attache au robot il faut indiquer sur la commande le modèle de robot utilisé, en envoyant aussi le dessin des perçages du "poignet".

ANSCHLUßPLATTE SR45 TECHNISCHE DATEN

- Nr. 2 Greifer Betriebsselektroventile befestigen in der Anschlußplatte mit Vorbereitung für pneumatische und hydraulische Kabelverbindung.
- Nr. 1 mehrpoliger Anschluß (19 Pole), mit den inneren Komponenten verbindet, erlaubt die Komponenten Betätigung und auch:
 - Greifer Elektroventile Betätigung;
 - Greifer Positionkontrolle auf-zu.
- Nr. 1 mehrpolig Anschluß (6 Pole) geschaltet mit den Näherungsschaltern. Der Anschluß ist schon mit dem Hauptanschluß verbunden (19 Pole).
- Die Anschlußplatte ist mit Greifer (Diese teile müssen separat bestellt werden), Greifer Adapterplatten und Roboter Anschlußflansch geliefert. Schalter für Greifer Positionkontrolle mit Vorbereitung für mehrpoligen Anschluß (6 Pole) ab Frage.

DONNEES TECHNIQUES DU SUPPORT SR45

- nr. 2 électrovannes de commande des pinces fixées dans le support et déjà câblées soit électriquement que pneumatiquement.
- nr. 1 connecteur multipolaire (19 pôles) câblé avec les composants à l'intérieur, il permet l'alimentation des composants mêmes et:
 - l'alimentation de l'électrovanne de la pince;
 - position contrôle ouvert-fermé.
- nr. 1 connecteur multipolaire (6 pôles) connecté avec les détecteurs. Ce connecteur est déjà câblé avec le connecteur principal (19 poles).
- Le support est envoyé avec les pinces (à commander séparément), les plaques d'adaptation pour la pince et la bride d'attache au robot. Détecteurs pour le contrôle de la position de la pince avec adaptation pour la jonction au connecteur multipolaire (6 pôles) sur demande.

SR 45

SR 15

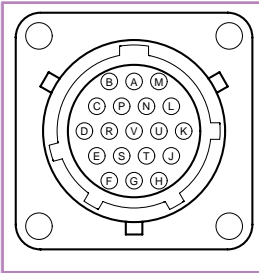
• TABELLA PIASTRE DI ADATTAMENTO
 • TABLE ADAPTER PLATES
 • TABELLE ADAPTER PLATTEN
 • TABLE PLAQUES D'ADAPTATION

PREDISPOSIZIONE PER ORGANI DI PRESA SR 45 • Grippers predisposition SR 45
 • Neigung Greifer SR 45 • Prédiposition organe de préhension SR 45



ORGANO DI PRESA GRIPPER GREIFER ORGANE DE PRE'HENSION	COD. PIASTRA DI ADATTAMENTO ADAPTER PLATES CODE KODE ADAPTER PLATTEN CODE PLAQUES D'ADAPTATION	S mm.	H mm.
OPE 100 / OPE100 S	PI100ACA	18	87.5
OPE 115 / OPE 115 S	PI115ACB	18	101.5
OPE 160 / OPE 160 S	PI160ACD	18	134
OPE 110-3 / OPE 110-3 S	PI110ACE	18	91.5
OPE 125-3 / OPE 125-3 S	PI125ACF	18	105.5
OPE 175-3 / OPE 175-3 S	PI175ACG	18	140
QPG 212 / QPG 212 S	PI212ACH	18	74
QPG 311 / QPG 311 S	PI311ACI	18	64.5
QPG 313 / QPG 313 S	PI313ACL	18	78
OP 74 I	PI740ACM	18	88
OP 84 I	PI840ACN	18	104
OP 94 I	PI940ACO	18	140
OP 125-3 / OP 125-3 S	PI125ACP	18	87
OP 160-3 / OP 160-3 S	PI160ACQ	18	102
OPH 133	PI133ACR	18	90
OPH 118-3	PI118ACS	18	79
OPH 148-3	PI148ACT	18	94
OG 565	PI565ACU	18	82
OG 570-8.5° / OG570-12.5°	PI570ACV	18	97/111
OG 550-3	PI553ACZ	18	63
OG 570-3	PI573ADA	18	97

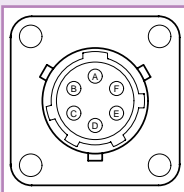
• Le dimensioni sono indicative e suscettibili di variazioni per migliorie tecniche. Ci riserviamo di apportare modifiche senza preavviso • All dimensions are indicative and subject to variation for technical upgrading. We reserve the right to make alterations without prior notification • Die Maßangaben sind indikativ und können sich bei technischen Verbesserung ändern. Wir behalten uns vor, ohne vorherige Benachrichtigung Änderungen vorzunehmen • Les dimensions sont fournies à titre indicatif; elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.



- INTERFACCIAMENTO CONNETTORE PRINCIPALE D'INGRESSO (19 POLI)
- PRINCIPAL INPUT CONNECTOR INTERFACING (19 PIN)
- HAUPEINTRITT KONNEKTOR SCHNITTSTELLE (19 PFLOCK)
- INTERFACE DU CONNECTEUR PRINCIPAL D'ENTRÉE (19 CHEVILLE)

Nr. PIN	SEGNALE	DESCRIZIONE	Nr. PIN	SIGNAL	DESCRIPTION
A	+24 Volt DC	Alimentazione 24 Volt DC	A	+24 Volt DC	Feeding 24 Volt DC
B	+24 Volt DC	Alimentazione 24 Volt DC	B	+24 Volt DC	Feeding 24 Volt DC
C	+24 Volt DC	Alimentazione 24 Volt DC	C	+24 Volt DC	Feeding 24 Volt DC
D			D		
E			E		
F	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 1 aperta	F	Sensor output	Pos. control sensor gripper 1 open
G	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 1 chiusa	G	Sensor output	Pos. control sensor gripper 1 close
H	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 2 aperta	H	Sensor output	Pos. control sensor gripper 2 open
J	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 2 chiusa	J	Sensor output	Pos. control sensor gripper 2 close
K			K		
L			L		
M			M		
N	+24 Volt DC	Comando elettrovalv. ap. pinza 1	N	+24 Volt DC	Electrical valve control gripper 1 open
P			P		
R	+24 Volt DC	Comando elettrovalv. ap. pinza 2	R	+24 Volt DC	Electrical valve control gripper 2 open
S			S		
T	0 Volt DC	Alimentazione 0 Volt DC	T	0 Volt DC	Feeding 0 Volt DC
U	0 Volt DC	Alimentazione 0 Volt DC	U	0 Volt DC	Feeding 0 Volt DC
V	0 Volt DC	Alimentazione 0 Volt DC	V	0 Volt DC	Feeding 0 Volt DC

Nr. PIN	SIGNAL	BESCHREIBUNG	Nr. PIN	SIGNAL	DESCRIPTION
A	+24 Volt DC	Betätigung 24 Volt DC	A	+24 Volt DC	Alimentation 24 Volt DC
B	+24 Volt DC	Betätigung 24 Volt DC	B	+24 Volt DC	Alimentation 24 Volt DC
C	+24 Volt DC	Betätigung 24 Volt DC	C	+24 Volt DC	Alimentation 24 Volt DC
D			D		
E			E		
F	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 1 auf"	F	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 1 ouverte
G	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 1 zu"	G	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 1 fermé
H	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 2 auf"	H	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 2 ouverte
J	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 2 zu"	J	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 2 fermé
K			K		
L			L		
M			M		
N	+24 Volt DC	Elektroventilsteuerung Greifer 1 auf	N	+24 Volt DC	Commande électrovanne pince 1 ouverte
P			P		
R	+24 Volt DC	Elektroventilsteuerung Greifer 2 auf	R	+24 Volt DC	Commande électrovanne pince 2 ouverte
S			S		
T	0 Volt DC	Betätigung 0 Volt DC	T	0 Volt DC	Alimentation 0 Volt DC
U	0 Volt DC	Betätigung 0 Volt DC	U	0 Volt DC	Alimentation 0 Volt DC
V	0 Volt DC	Betätigung 0 Volt DC	V	0 Volt DC	Alimentation 0 Volt DC



- INTERFACCIAMENTO CONNETTORE PER SENSORI (6 POLI)
- SENSOR CONNECTOR INTERFACING (6 PIN)
- KONNEKTOR DER SENSOREN SCHNITTSTELLE (6 PFLOCK)
- INTERFACE DU CONNECTEUR POUR LES CAPTEURS (6 CHEVILLE)

Nr. PIN	SEGNALE	DESCRIZIONE	Nr. PIN	SIGNAL	DESCRIPTION
A	+24 Volt DC	Alimentazione 24 Volt DC	A	+24 Volt DC	Feeding 24 Volt DC
B	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 1 aperta	B	Sensor output	Pos. control sensor gripper 1 open
C	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 1 chiusa	C	Sensor output	Pos. control sensor gripper 1 close
D	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 2 aperta	D	Sensor output	Pos. control sensor gripper 2 open
E	Uscita sensore	Sensore controllo pinza 2 chiusa	E	Sensor output	Pos. control sensor gripper 2 close
F	0 Volt DC	Alimentazione 0 Volt DC	F	0 Volt DC	Feeding 0 Volt DC

Nr. PIN	SIGNAL	BESCHREIBUNG	Nr. PIN	SIGNAL	DESCRIPTION
A	+24 Volt DC	Betätigung 24 Volt DC	A	+24 Volt DC	Alimentation 24 Volt DC
B	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 1 auf"	B	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 1 ouverte
C	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 1 zu"	C	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 1 fermé
D	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 2 auf"	D	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 2 ouverte
E	Sensorausstritt	Positionkontrolle "Greifer 2 zu"	E	Sortie capteur	Capteur pour le contrôle de la pince 2 fermé
F	0 Volt DC	Betätigung 0 Volt DC	F	0 Volt DC	Alimentation 0 Volt DC



- **NOTE**
- **Notes**
- **Anmerkungen**
- **Notes**

