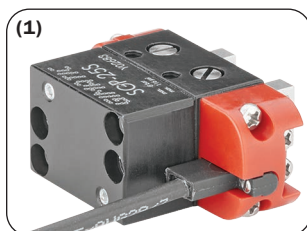


Pince pneumatique avec 2 mâchoires à serrage parallèle auto-centrante (série SGP-S)

- Mise en marche à double effet.
- Mécanisme de réglage du jeu.
- Prestations élevées en dimensions réduites.
- Construction robuste: longue durée et fiabilité sans maintenance.
- Diverses possibilités de fixation et alimentation.
- Prêdisposée pour capteur magnétique programmable PRO-SN...HS (1).
- Graisse alimentaire FDA-H1.

2-jaw parallel self-centering pneumatic gripper (series SGP-S)

- Double acting.
- Backlash adjusting system.
- High performance in small dimensions.
- The rugged construction lends itself to heavy duty applications for a trouble free long life without maintenance.
- Various fastening and air feeding options.
- Ready for PRO-SN ...HS (1) programmable magnetic sensor.
- Food grade grease FDA-H1.



SGP-16S



SGP-20S



SGP-25S



SGP-32S



SGP-40S



SGP-50S

	SGP-16S	SGP-20S	SGP-25S	SGP-32S	SGP-40S	SGP-50S
Fluide Medium	Air comprimé selon ISO 8573-1:2010 [7:4:4] Compressed air in compliance with ISO 8573-1:2010 [7:4:4]					
Pression d'utilisation Operating pressure range	2.5 ÷ 8 bar		2 ÷ 8 bar			
Température d'utilisation Operating temperature range	5° ÷ 60°C.					
Force de serrage par mâchoire en ouverture à 6 bar Opening gripping force at 6 bar on each jaw	16 N	23 N	52 N	67 N	80 N	145 N
Force de serrage totale en ouverture à 6 bar Opening total gripping force at 6 bar	32 N	46 N	104 N	134 N	160 N	290 N
Force de serrage par mâchoire en fermeture à 6 bar Closing gripping force at 6 bar on each jaw	14 N	20 N	47 N	60 N	73 N	126 N
Force de serrage par mâchoire en fermeture à 6 bar Closing total gripping force at 6 bar	28 N	40 N	94 N	120 N	146 N	252 N
Course totale Total stroke (±0.3 mm)	3 mm	4 mm	6 mm	8 mm	12 mm	16 mm
Fréquence de fonctionnement maximum Maximum working frequency	3 Hz	3 Hz	3 Hz	3 Hz	2 Hz	2 Hz
Consommation d'air par cycle Cycle air consumption	0.2 cm³	0.5 cm³	1.4 cm³	2.4 cm³	4.5 cm³	10 cm³
Temps de fermeture à vide Closing time without load	0.02 s	0.02 s	0.02 s	0.02 s	0.05 s	0.05 s
Précision en répétabilité Repetition accuracy	0.02 mm	0.02 mm	0.02 mm	0.02 mm	0.02 mm	0.02 mm
Poids Weight	19 g	33 g	43 g	86 g	170 g	250 g

Capteurs

Les positions de fonctionnement peuvent être vérifiées grâce à un capteur programmable à 3 sorties (non inclus) qui détecte la position de l'aimant dans la mâchoire de droite.

Les capteurs recommandés pour les pinces SGP-20S/25S/32S/40S/50S sont :

The recommended sensors for the grippers SGP-20S/25S/32S/40S/50S are:

PRO-SN4N225HS-G	PNP	Câble 2.5m
PRO-SN4M225HS-G	NPN	2.5m cable
PRO-SN3N215HS-G	PNP	Connecteur M8
PRO-SN3M215HS-G	NPN	M8 snap plug connector

Les capteurs recommandés pour la pince SGP-16S sont :

The recommended sensors for the gripper SGP-16S are:

PRO-SN4N225-G	PNP	Câble 2.5m
PRO-SN4M225-G	NPN	2.5m cable
PRO-SN3N215-G	PNP	Connecteur M8
PRO-SN3M215-G	NPN	M8 snap plug connector

Les positions détectées peuvent être réglées avec la procédure de configuration, de sorte que les 3 sorties numériques peuvent être :

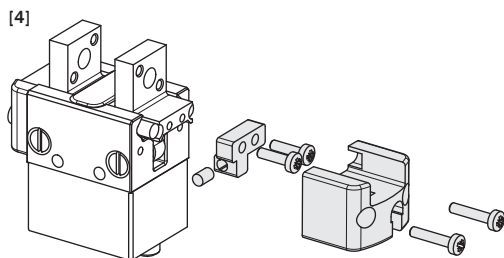
- Sortie 1 – mâchoires complètement fermées [1] ;
- Sortie 2 – mâchoires en préhension de l'objet (position intermédiaire) [2] ;
- Sortie 3 – mâchoires complètement ouvertes [3].

Mise à niveau

Les anciennes pinces peuvent être mises à jour pour utiliser le nouveau capteur programmable [4].

Rétrogradation

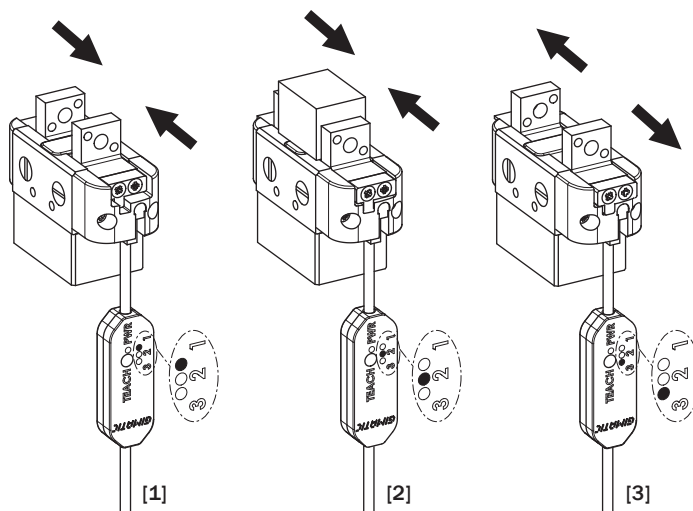
Les nouvelles pinces peuvent être adaptées pour utiliser les capteurs inductifs [5 et 6].



	Upgrade [4]	Downgrade [5]	Downgrade [6]
SGP-16S	-	-	SGP-16S-KD
SGP-20S	SGP-20S-KU	SGP-20S-KD	-
SGP-25S	SGP-25S-KU	SGP-25S-KD	-
SGP-32S	SGP-32S-KU	SGP-32S-KD	-
SGP-40S	SGP-40S-KU	SGP-40S-KD	-
SGP-50S	-	SGP-50S-KD	-

Sensors

The operating position can be checked by one 3 - outputs programmable sensor (not included), detecting the position of the magnet on the right jaw.



The detected positions can be adjusted by a teaching procedure, so that 3 digital outputs can be:

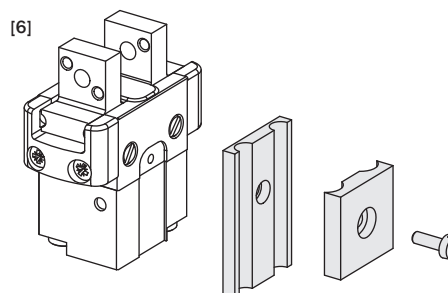
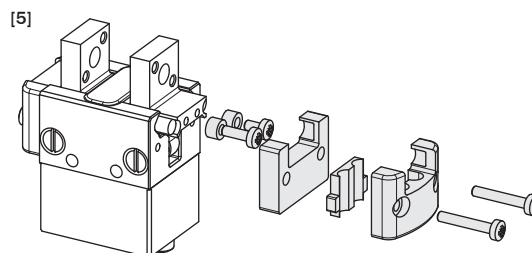
- Output 1 - totally closed jaws [1];
- Output 2 - gripped part (intermediate position) [2];
- Output 3 - totally open jaws [3].

Upgrade

Old grippers can be upgraded in order to use the new teachable sensor [4].

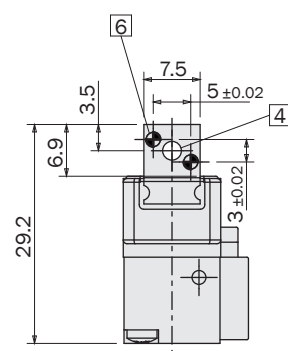
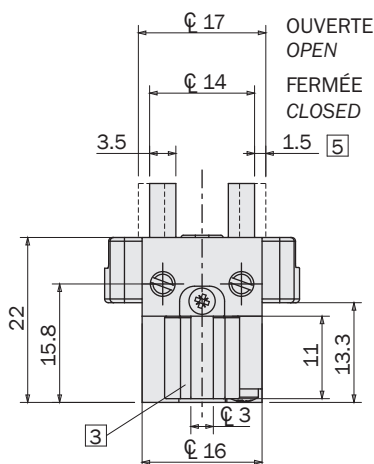
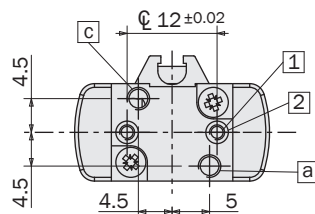
Downgrade

New grippers can be downgraded in order to use the inductive sensors [5 and 6].

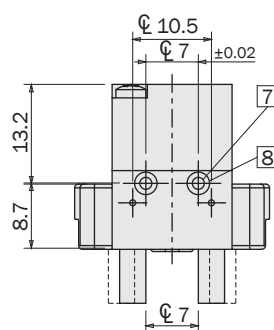
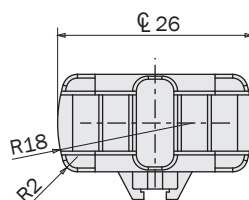
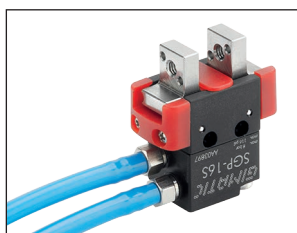


Dimensions (mm) Dimensions (mm)

SGP-16S



RG.R0-1376-AS1 Raccord M3 droit Straight M3 fitting



1 (N°2) M2x2.8mm
Trou pour fixation
Hole for fastening

2 (N°2) Ø3H8x1.2mm
Siège pour douille de centrage
Hole for fastening

3 Support pour positionnement capteur
magnétique PRO-SN/SS
Magnetic sensor slot (PRO-SN/SS)

4 M3
Trou de passage pour le montage
Through hole for fastening

5 Course par mâchoire
Stroke each jaw

6 Ø1.5H8x3.5mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole

7 (N°2) M2x1.5mm
Trou pour fixation
Hole for fastening

8 (N°2) Ø3H8x1.5mm
Trou pour pion de détrompage
Hole for fastening

a M2.5
Air comprimé en a: ouverture de la pince
Compressed air in a: gripper opening

A M3
Air comprimé en A: ouverture de la pince
Compressed air in A: gripper opening

c M2.5
Air comprimé en c: fermeture de la pince
Compressed air in c: gripper closing

C M3
Air comprimé en C: fermeture de la pince
Compressed air in C: gripper closing

Dimensions (mm)
Dimensions (mm)

SGP-20S

TROU de passage pour capteur programmable
PRO-SN...HS

1 Hole for programmable sensor PRO-SN ...HS

(N°2) M2.5x6mm

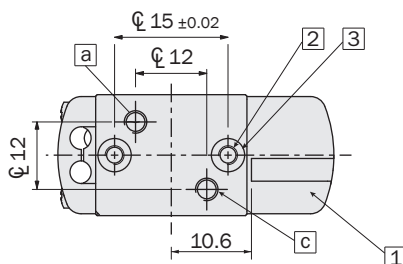
2 Trou pour fixage
Hole for fastening

(N°2) Ø4H8x2mm

3 Siège pour douille de centrage
Centering sleeve hole

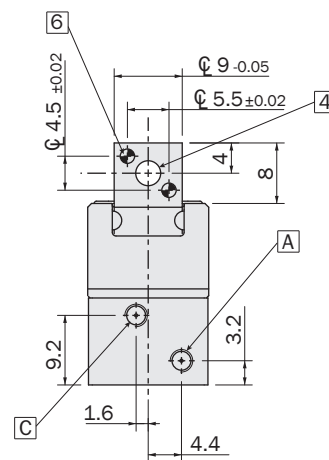
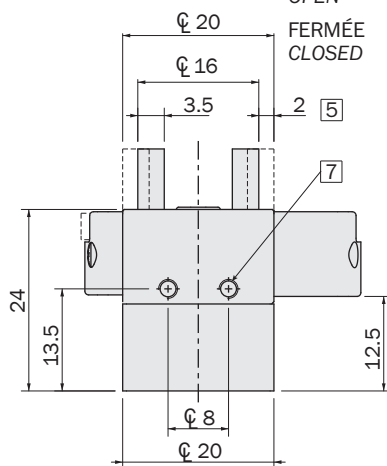
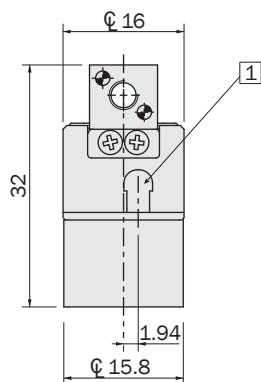
M4

4 Trou de passage pour le montage
Through hole for fastening



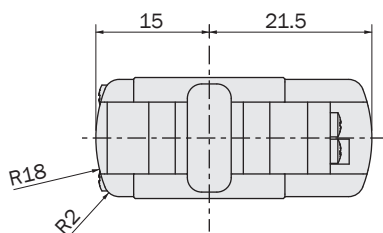
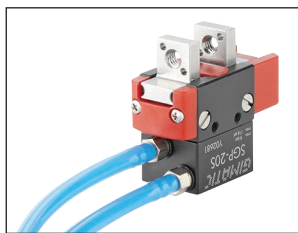
OUVERTE
OPEN

FERMÉE
CLOSED



RG.R0-1376-AS1

Raccord M3 droit
Straight M3 fitting



5 Course par mâchoire
Stroke each jaw

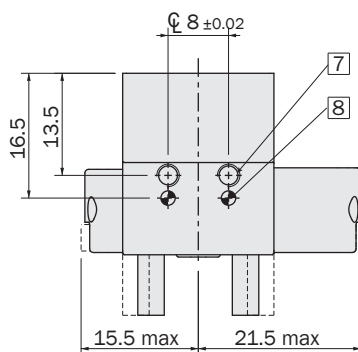
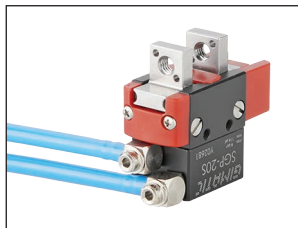
6 Ø1.5H8x3.5mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole

7 (N°2) M2.5x4mm
Trou pour fixage
Hole for fastening

8 Ø1.5H8x3mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole

RG.R0-1376-AS2

Raccord M3 orientable en "L"
Adjustable M3 fitting



a M2.5
Air comprimé en a: ouverture de la pince
Compressed air in a: gripper opening

A M3
Air comprimé en A: ouverture de la pince
Compressed air in A: gripper opening

c M2.5
Air comprimé en c: fermeture de la pince
Compressed air in c: gripper closing

C M3
Air comprimé en C: fermeture de la pince
Compressed air in C: gripper closing



FIRST ANGLE
PROJECTION

Dimensions (mm) Dimensions (mm)

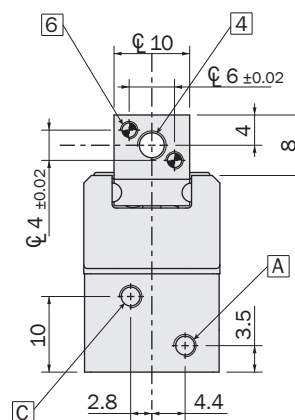
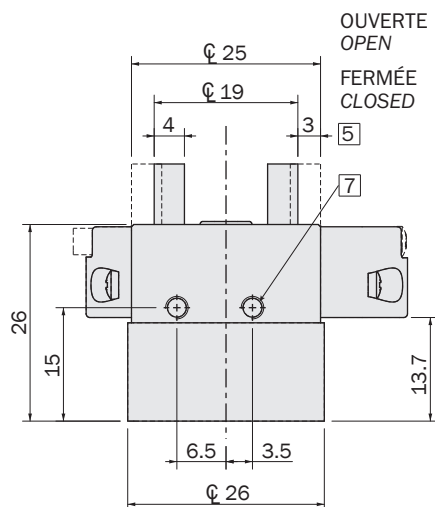
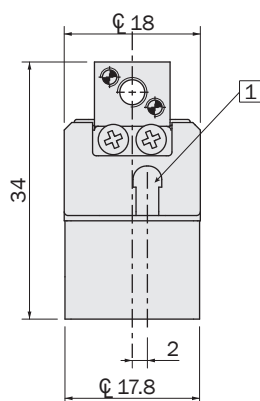
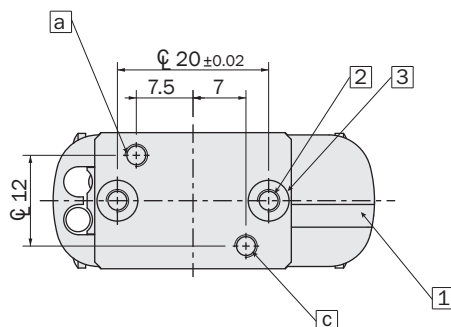
SGP-25S

1 TROU de passage pour capteur programmable PRO-SN...HS
Hole for programmable sensor PRO-SN...HS

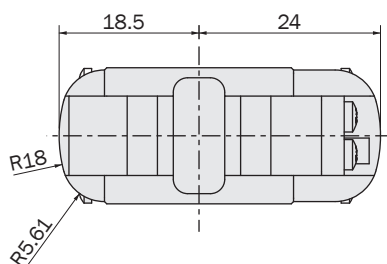
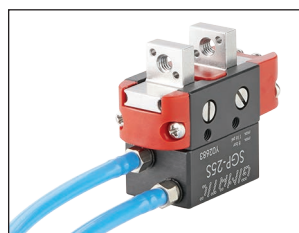
2 (N°2) M3x7mm
Trou pour fixation
Hole for fastening

3 (N°2) Ø5H8x2.4mm
Siège pour douille de centrage
Centering sleeve hole

4 M4
Trou de passage pour le montage
Through hole for fastening



RG.R0-1376-AS1 Raccord M3 droit Straight M3 fitting



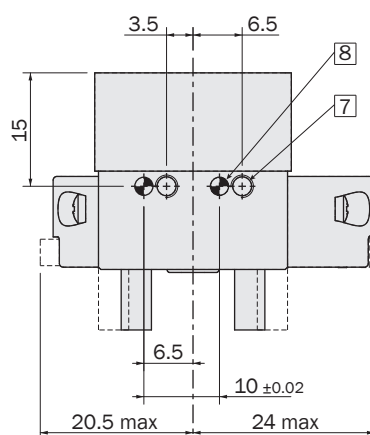
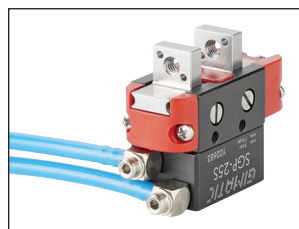
5 Course par mâchoire
Stroke each jaw

6 Ø1.5H8x4mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole

7 (N°2) M3x5mm
Trou pour fixation
Hole for fastening

8 Ø2H8x4mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole

RG.R0-1376-AS2 Raccord M3 orientable en "L" Adjustable M3 fitting



a M3
Air comprimé en a: ouverture de la pince
Compressed air in a: gripper opening

A M3
Air comprimé en A: ouverture de la pince
Compressed air in A: gripper opening

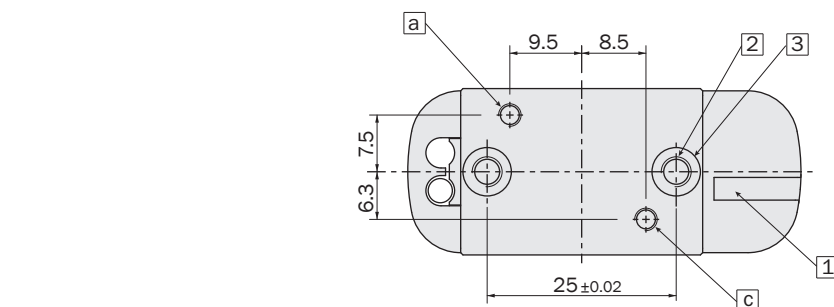
c M3
Air comprimé en c: fermeture de la pince
Compressed air in c: gripper closing

C M3
Air comprimé en C: fermeture de la pince
Compressed air in C: gripper closing

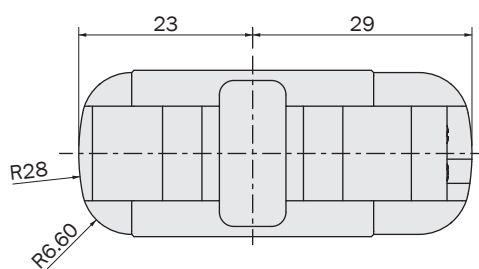
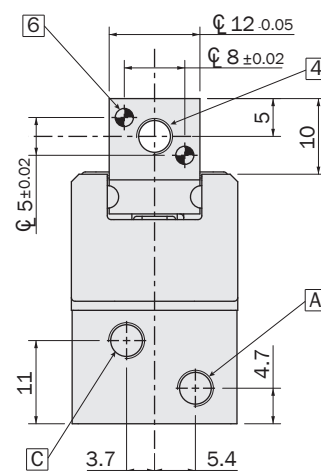
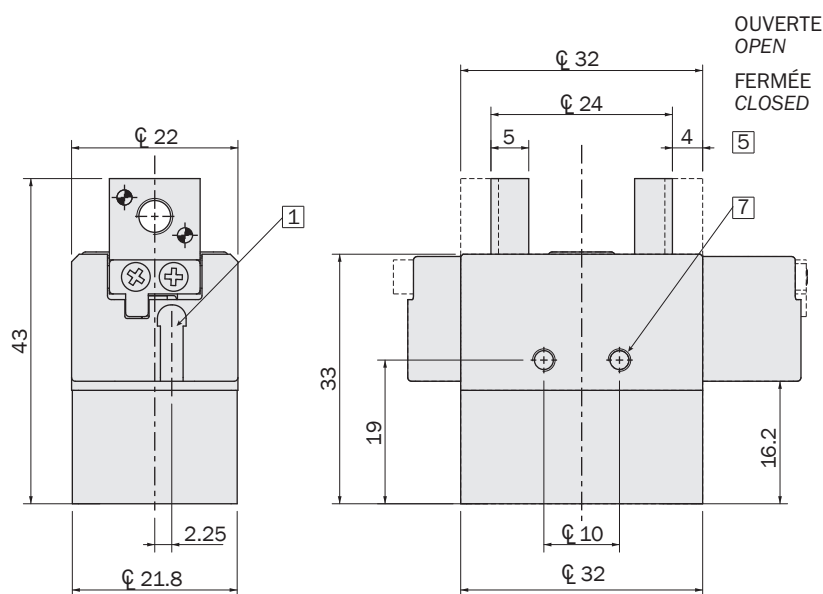


Dimensions (mm)
Dimensions (mm)

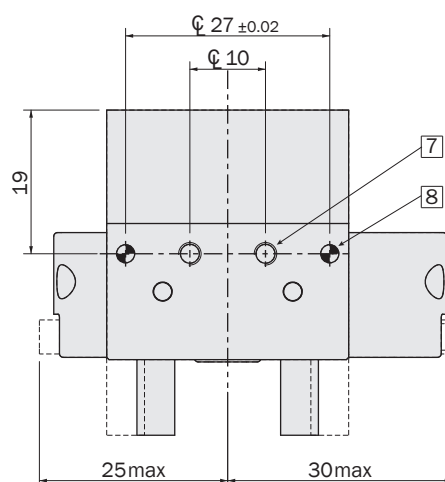
SGP-32S



- 1 TROU de passage pour capteur programmable PRO-SN...HS
Hole for programmable sensor PRO-SN...HS
- 2 (N°2) M4x7.5mm
Trou pour fixation
Hole for fastening
- 3 (N°2) Ø6H8x2.9mm
Siège pour douille de centrage
Centering sleeve hole
- 4 M5
Trou de passage pour le montage
Through hole for fastening



- 5 Course par mâchoire
Stroke each jaw
- 6 Ø2H8x5mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole
- 7 (N°2) M3x5mm
Trou pour fixation
Hole for fastening



- 8 Ø2H8x5mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole
- a M3
Air comprimé en a: ouverture de la pince
Compressed air in a: gripper opening
- A M5
Air comprimé en A: ouverture de la pince
Compressed air in A: gripper opening
- c M3
Air comprimé en c: fermeture de la pince
Compressed air in c: gripper closing
- C M5
Air comprimé en C: fermeture de la pince
Compressed air in C: gripper closing



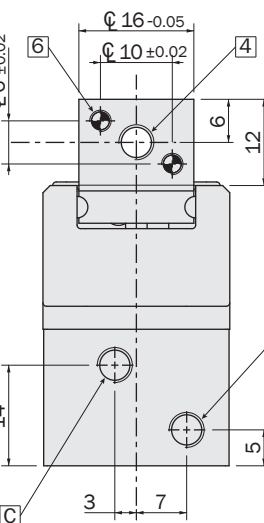
Dimensions (mm)
Dimensions (mm)

TROU de passage pour capteur programmable PRO-SN...HS
Hole for programmable sensor PRO-SN...HS

(N°2) M4x9.5mm
Trou pour fixation
Hole for fastening

(N°2) Ø6H8x2.9mm
Siège pour douille de centrage
Centering sleeve hole

M5
Trou de passage pour le montage
Through hole for fastening



5 Course par mâchoire
Stroke each jaw

Ø2.5H8x6mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole

(N°2) M3x5mm
Trou pour fixation
Hole for fastening

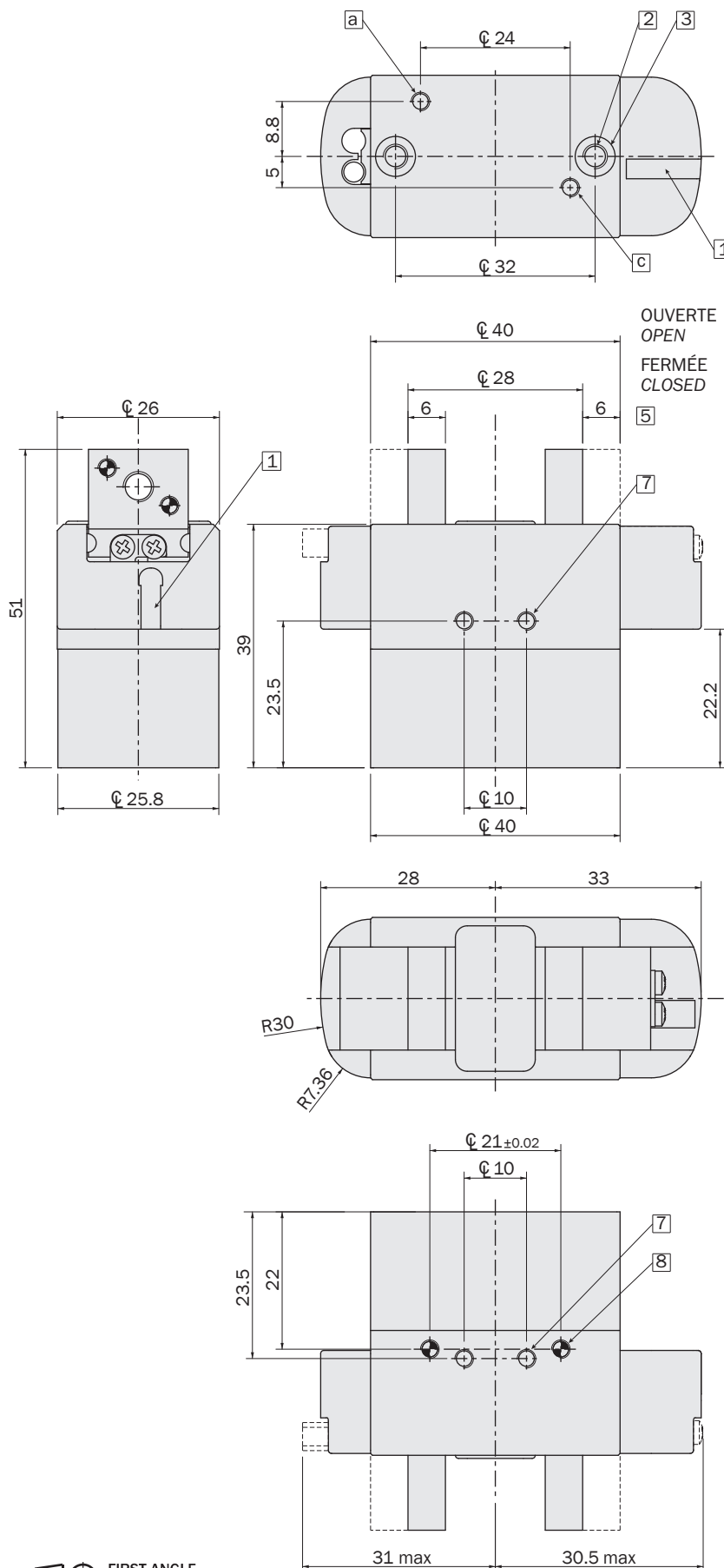
Ø2.5H8x6mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole

M3
a Air comprimé en a: ouverture de la pince
Compressed air in a: gripper opening

M5
A Air comprimé en A: ouverture de la pince
Compressed air in A: gripper opening

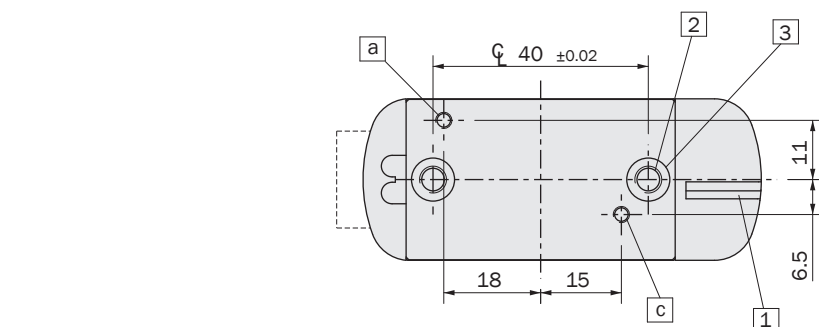
M3
c Air comprimé en c: fermeture de la pince
Compressed air in c: gripper closing

M5
C Air comprimé en C: fermeture de la pince
Compressed air in C: gripper closing

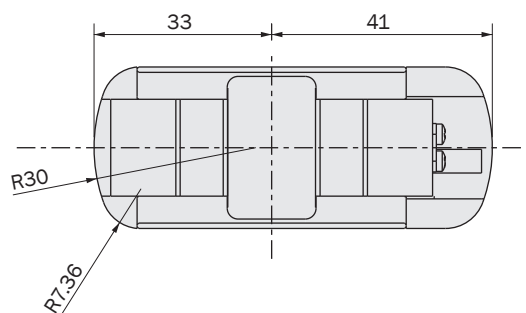
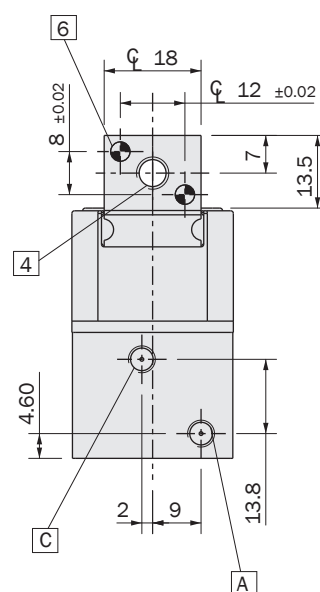
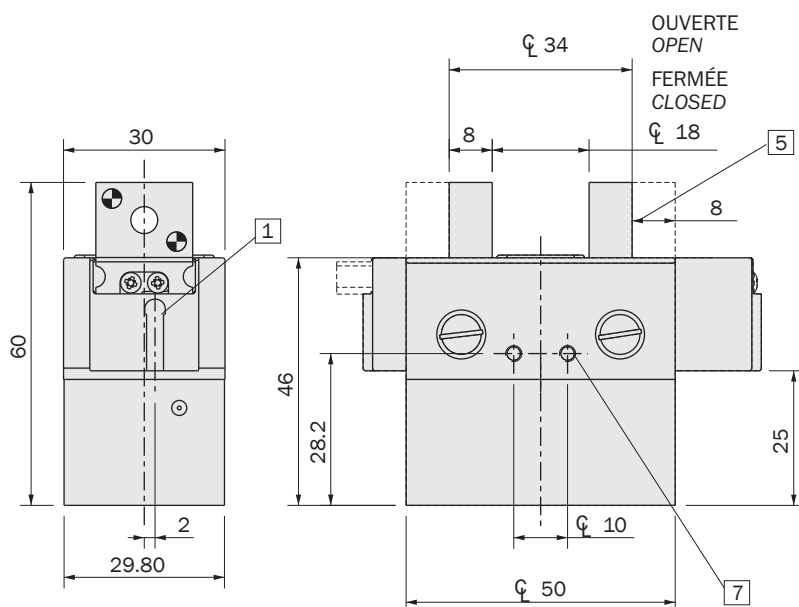


Dimensions (mm)
Dimensions (mm)

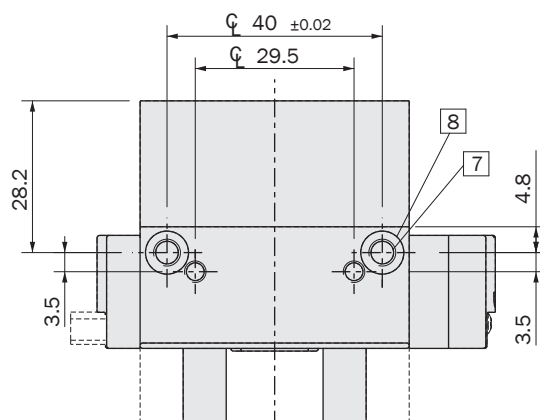
SGP-50S



- 1** TROU de passage pour capteur programmable PRO-SN...HS
Hole for programmable sensor PRO-SN...HS
- 2** (N°2) M5x5.9mm
Trou pour fixation
Hole for fastening
- 3** (N°2) Ø8H8x2.9mm
Siège pour douille de centrage
Centering sleeve hole
- 4** M6
Trou de passage pour le montage
Through hole for fastening



- 5** Course par mâchoire
Stroke each jaw
- 6** Ø3H8x8mm
Trou pour pion de détrompage
Dowel pin hole
- 7** (N°2) M5x5.5mm
Trou pour fixation
Hole for fastening
- 8** Ø8H8x2.5mm
Siège pour douille de centrage
Centering sleeve hole



- a** M3
Air comprimé en a: ouverture de la pince
Compressed air in a: gripper opening
- A** M5
Air comprimé en A: ouverture de la pince
Compressed air in A: gripper opening
- c** M3
Air comprimé en c: fermeture de la pince
Compressed air in c: gripper closing
- C** M5
Air comprimé en C: fermeture de la pince
Compressed air in C: gripper closing

Fixation

La pince peut être montée en position fixe ou sur des composants en mouvement.

Dans ce dernier cas, tenir compte de la force d'inertie à laquelle la pince et sa charge sont soumises.

1- Pour fixer la pince sur un côté, utiliser deux vis passantes dans la plaque et visser dans les trous filetés [7] de la pince.

Les orifices fiches [8] sont prévus sur un seul côté.

2- Pour fixer la pince au fond, utiliser deux vis traversantes de la plaque et les serrer dans les orifices filetés [2].

Utiliser également les deux anneaux (H) fournis pour le centrage dans les orifices calibrés [3].

Fastening

The gripper can be fastened to a static or moving part.

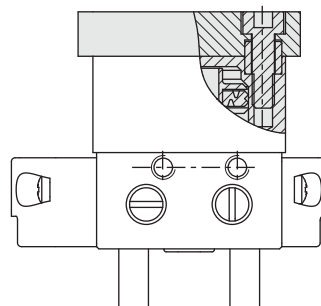
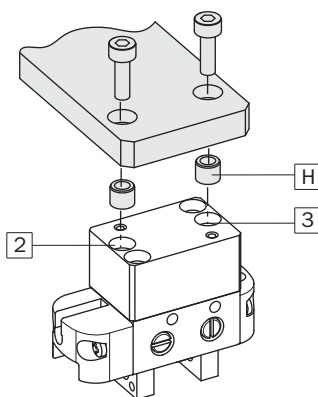
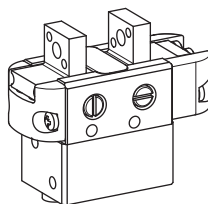
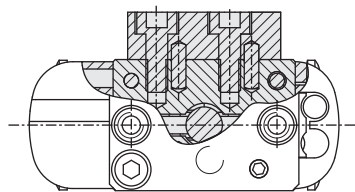
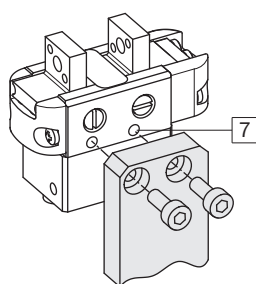
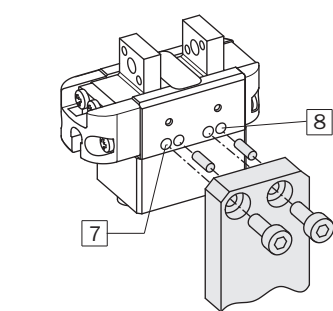
When on a moving part, you must pay attention to the forces created by inertia over the gripper and its load.

1- To fix the gripper on one side, use two screws passing through the plate and screwed into the threaded holes [7] of the gripper.

The dowel pin holes [8] are on one only side.

2- To fasten gripper to base use two screws passing through the holes in the plate and screwed in the threaded holes [2].

Use also the two centering sleeves (H) supplied in the packaging, in the calibrated holes [3].



	SGP-16S	SGP-20S	SGP-25S	SGP-32S	SGP-40S	SGP-50S
H	Ø4h8 x Ø2 x 3 mm	Ø4h8 x Ø2.6 x 4 mm	Ø5h7 x Ø3.2 x 4.4 mm	Ø6h7 x Ø4.2 x 5.3 mm	Ø6h7 x Ø4.2 x 5.3 mm	Ø8h8 x Ø5.2 x 5.3 mm
[2]	M2 x 2.8 mm	M2.5 x 6 mm	M3 x 7 mm	M4 x 7.5 mm	M4 x 9.5 mm	M5 x 8 mm
[3]	Ø3H8 x 1.2 mm	Ø4H8 x 2 mm	Ø5H8 x 2.4 mm	Ø6H8 x 2.9 mm	Ø6H8 x 2.9 mm	Ø8H8 x 2.5 mm
[7]	M1.6 x 2.4 mm	M2.5 x 4 mm	M3 x 5 mm	M3 x 5 mm	M3 x 5 mm	M5 x 8.4 mm
[8]	Ø3H8 x 1.5 mm	Ø1.5H8 x 3 mm	Ø2H8 x 4 mm	Ø2H8 x 5 mm	Ø2.5H8 x 6 mm	Ø8H8 x 2.5 mm

Les doigts de préhension doivent être aussi courts et légers que possible.

Les fixer avec une vis traversante dans l'orifice [4] et serrer cette dernière dans l'orifice fileté du doigt de prise (G).

Ou vice versa, avec une vis passant dans (J) et vissée dans [5].

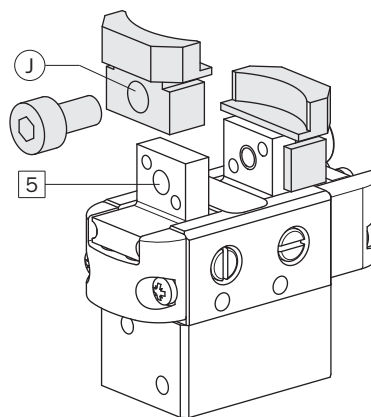
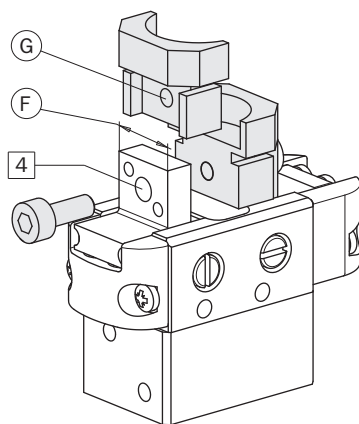
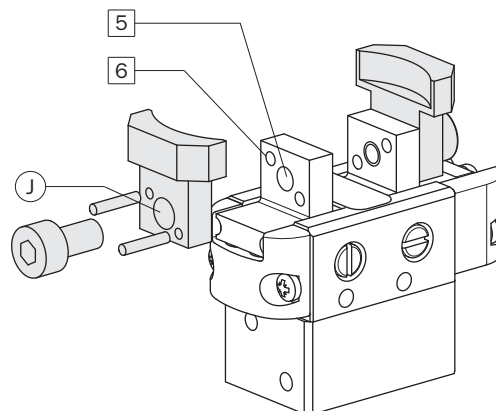
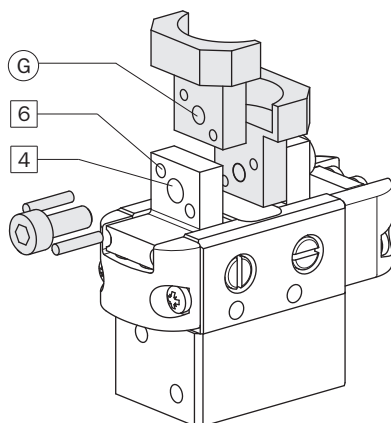
Pour le centrage sur les griffes, utiliser la cote calibrée (F) ou les orifices fiche comme repère [6].

The gripping tools must be as short and light as possible.

They must be fastened by one screw in the through hole [4] to be screwed in the threaded hole (G) in the gripping tool.

Or on the contrary, by a screw passing through (J) and tightened in [5].

For a precise positioning on the jaw use the calibrated dimension (F), or the dowel pin holes [6].



	SGP-16S	SGP-20S	SGP-25S	SGP-32S	SGP-40S	SGP-50S
[4] [5]	M3	M4	M4	M5	M5	M6
[6]	Ø1.5H8 x 3.5 mm	Ø1.5H8 x 3.5 mm	Ø1.5H8 x 4 mm	Ø2H8 x 5 mm	Ø2.5H8 x 6 mm	Ø3H8 x 8 mm
G	M2	M3	M3	M4	M4	M5
F	7.5 mm	9 ^{-0.05} mm	10 ^{-0.05} mm	12 ^{-0.05} mm	16 ^{-0.05} mm	18 ^{-0.05} mm
J	Ø3.3 mm	Ø4.3 mm	Ø4.3 mm	Ø5.3 mm	Ø5.3 mm	Ø6.3 mm

Force de serrage

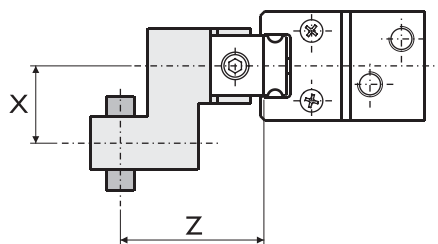
Les graphiques montrent la force moyenne par mâchoire de la pince en fonction de la pression, du bras de levier Z et du désaxage du point de prehension X.

Gripping force

The graphs show the medium gripping force on each jaw, as a function of the operating pressure, the gripping tool length Z and the overhanging X.

La force indiquée dans ces graphiques correspond à une mâchoire.

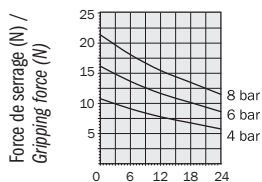
La force totale est le double de cette valeur.



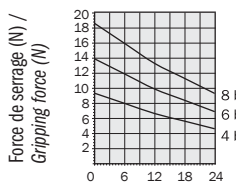
The force shown in these graphs refers to one jaw.
The total force is double.

SGP-16S

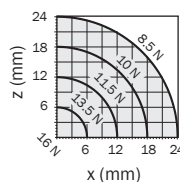
Ouverture opening



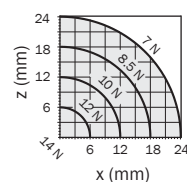
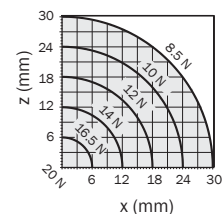
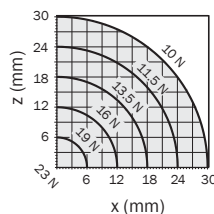
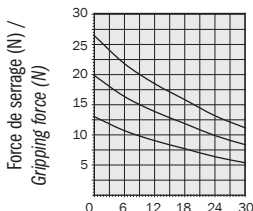
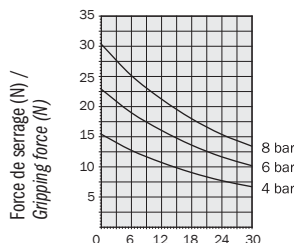
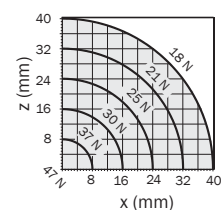
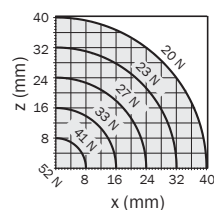
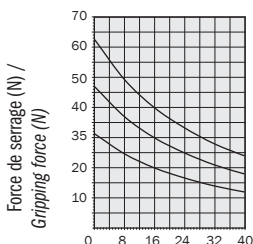
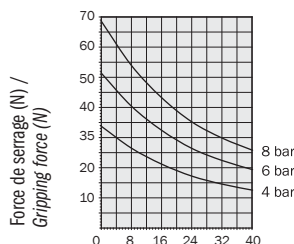
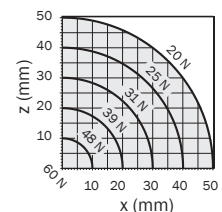
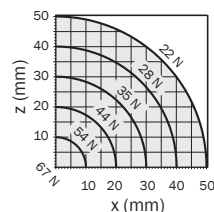
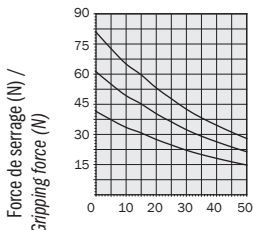
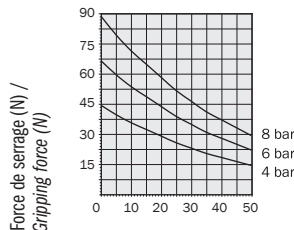
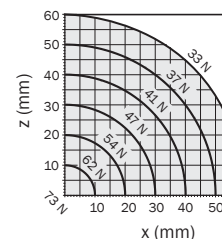
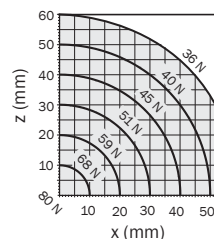
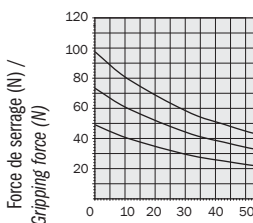
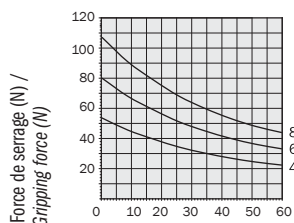
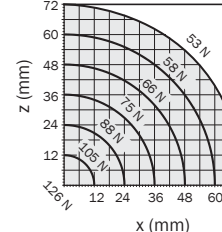
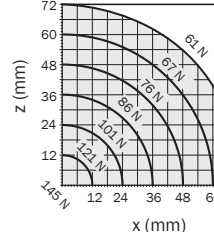
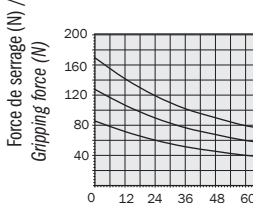
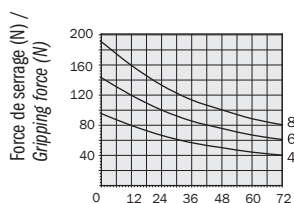
Fermeture closing



Ouverture opening (6 bar)



Fermeture closing (6 bar)

**SGP-20S****SGP-25S****SGP-32S****SGP-40S****SGP-50S**

Charges admissibles

Vérifier dans le tableau les charges admissibles.

Les forces et les couples excessifs peuvent endommager la pince et causer un dysfonctionnement compromettant ainsi la sécurité de l'opérateur.

F_s , $M_x s$, $M_y s$, $M_z s$ sont les charges maximums admissibles en conditions statiques. C'est à dire avec les doigts immobiles. F_d , $M_x d$, $M_y d$, $M_z d$ sont les charges maximums admissibles en conditions dynamiques. C'est à dire avec les doigts en mouvement.

Le tableau montre en outre les charges maximums admissibles (m) pour chaque doigt de prise en fonction du temps d'ouverture et de fermeture. Utiliser des réducteurs de débit (non fournis) pour obtenir la vitesse désirée.

Safety loads

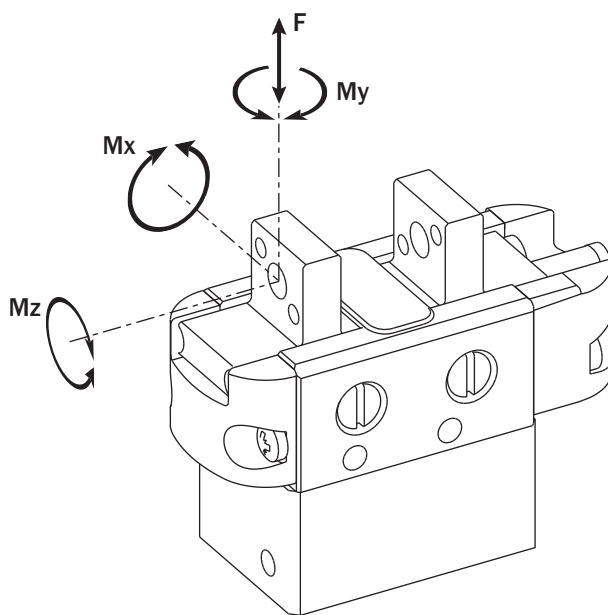
Check the table for maximum permitted loads.

Excessive forces or torques can damage the gripper, cause functioning troubles and endanger the safety of the operator.

F_s , $M_x s$, $M_y s$, $M_z s$, are maximum permitted static loads. Static means with motionless jaws.

F_d , $M_x d$, $M_y d$, $M_z d$, are maximum permitted dynamic loads. Dynamic means with running jaws.

The following tables show the specified maximum loads (m) on each gripping tool as function of closing or opening time. Use flow controllers (not supplied) to get the proper speed.



	SGP-16S	SGP-20S	SGP-25S	SGP-32S	SGP-40S	SGP-50S
F_s	20 N	30 N	50 N	100 N	160 N	240 N
$M_x s$	0.5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	6 Nm	10 Nm
$M_y s$	0.5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	6 Nm	10 Nm
$M_z s$	0.5 Nm	1 Nm	2 Nm	4 Nm	6 Nm	10 Nm
F_d	0.2 N	0.3 N	0.5 N	1 N	1.6 N	2.4 N
$M_x d$	0.5 Nm	1 Ncm	2 Ncm	4 Ncm	6 Ncm	10 Ncm
$M_y d$	0.5 Nm	1 Ncm	2 Ncm	4 Ncm	6 Ncm	10 Ncm
$M_z d$	0.5 Nm	1 Ncm	2 Ncm	4 Ncm	6 Ncm	10 Ncm
m 0.2s	20 g	30 g	50 g	100 g	160 g	240 g
m 0.05s	13 g	15 g	30 g	60 g	80 g	150 g
m 0.02s	10 g	10 g	20 g	40 g	-	-

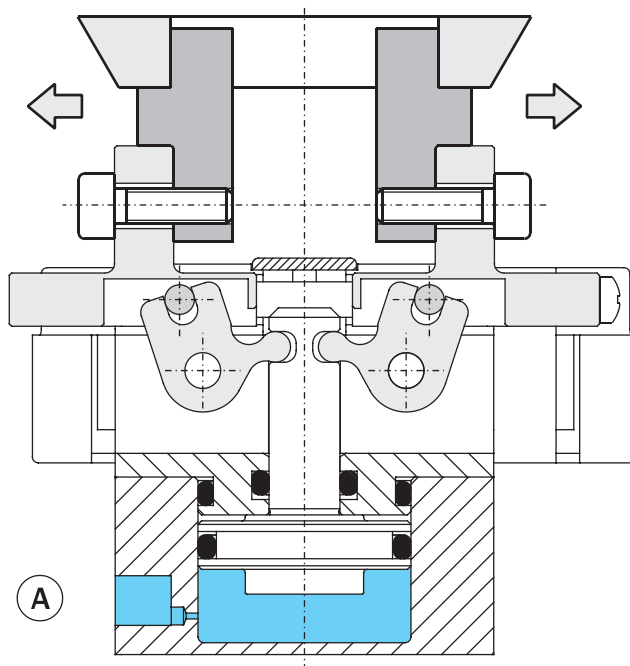
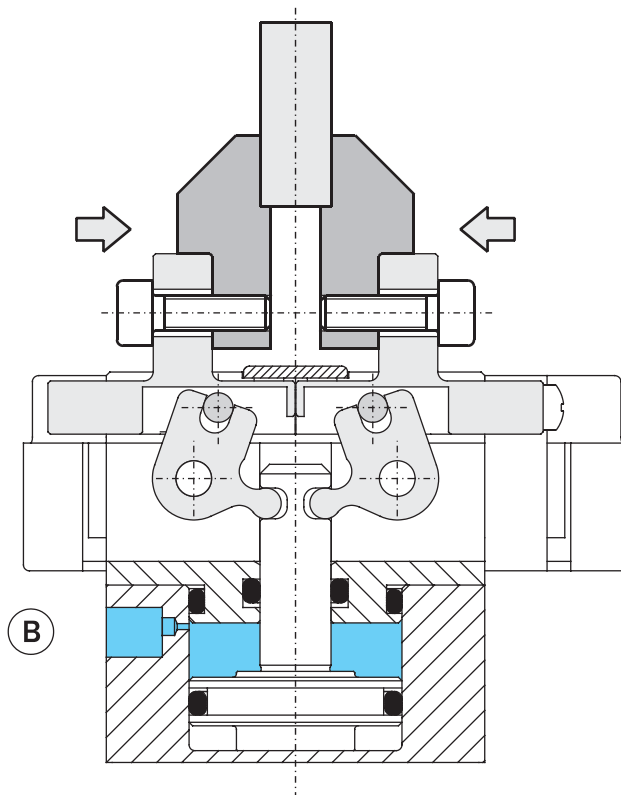
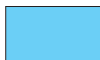
Serrage

La pince est à double effet et peut donc être utilisée pour serrer la charge tant de l'extérieur (B) que de l'intérieur (A). La force de serrage est supérieure en ouverture.

Gripping

The gripper is double-acting for either internal (A) or external (B) gripping applications. The opening force is higher.

Chambre de pression
Pressurized chamber



Alimentation en air comprimé

La pince s'alimente avec de l'air comprimé par les orifices latéraux (A et C) en y montant les raccords d'air et les tuyaux relatifs (non fournis).

Ou bien elle s'alimente directement par les orifices inférieurs (a et c) en enlevant les bouchons [1].

Dans ce cas, il faut enlever les bouchons des orifices inférieurs et il faut boucher les orifices latéraux [2].

Utiliser un adhésif d'étanchéité  sur les bouchons et faire attention à la profondeur des filets.

Air comprimé en A ou a: ouverture de la pince.

Air comprimé en C ou c: fermeture de la pince.

L'unité est actionnée avec de l'air comprimé filtré non nécessairement lubrifié.

Le choix initial, lubrifié ou non lubrifié, doit être maintenu pour toute la durée de la pince.

Le circuit pneumatique doit être pressurisé progressivement, pour éviter les mouvements non contrôlés.

Compressed air feeding

The compressed air feeding can be accomplished on the lateral air ports (A and C) with fittings and hoses (not supplied). Or it can be accomplished directly by the bottom air ports (a and c) removing the plugs [1].

In this case, remove the plugs from the lower holes and insert the plugs into the side holes [2].

Use  adhesive sealant on the plugs and pay attention to the depth of the threads.

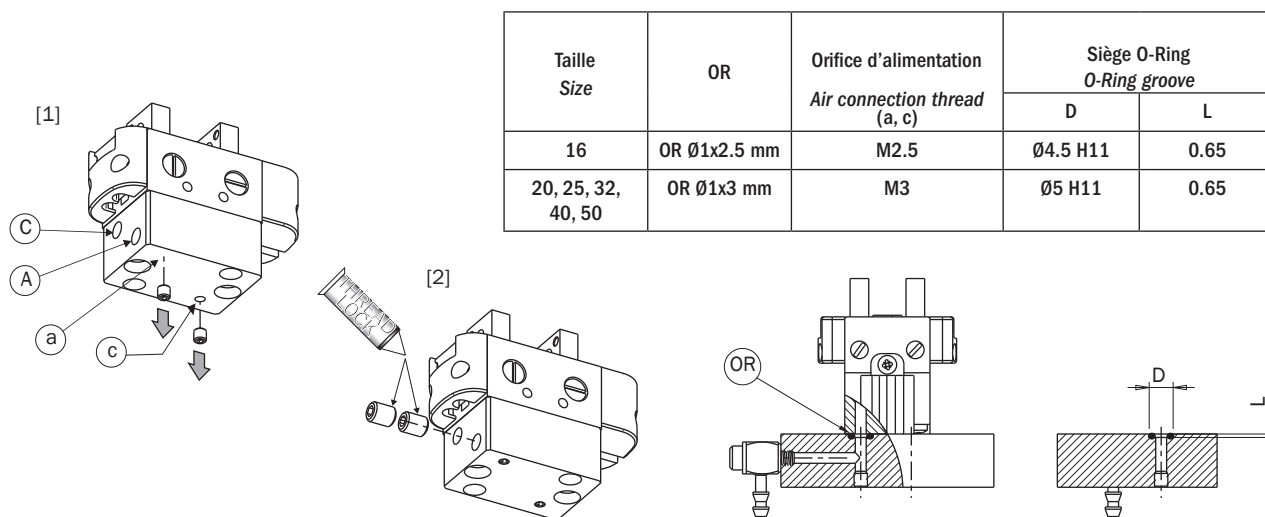
Compressed air in A or a: gripper opening.

Compressed air in C or c: gripper closing.

The gripper is driven by filtered compressed air not necessarily lubricated.

Maintain the medium selected at the start, lubricated or not, for the complete service life of the gripper.

The pneumatic circuit must be pressurized progressively, to avoid uncontrolled movements.



Circuit pneumatique

Dysfonctionnements possibles sur le circuit d'alimentation de l'air comprimé:

- 1- Variation de la pression.
- 2- Mise sous pression trop brusque
- 3- Coupure de pression.
- 4- Vitesse des mâchoires excessive.

Solutions possibles pour résoudre les problèmes:

- 1- Réservoir externe (A).
- 2- Vanne de démarrage progressif (B).
- 3- Vanne de sûreté (C).
- 4- Réducteur de débit (D).

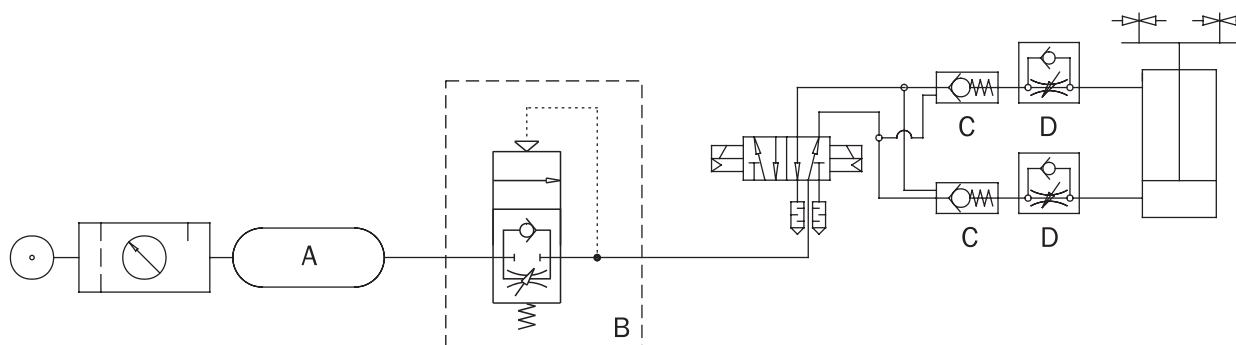
Pneumatic circuit

Possible problems on a compressed air circuit:

- 1- Pressure variation.
- 2- Pressurizing with empty cylinder.
- 3- Sudden pressure black-out.
- 4- Excessive speed of the jaws.

Possible solutions:

- 1- Compressed air storage (A).
- 2- Start-up valve (B).
- 3- Safety valve (C).
- 4- Flow controller (D).



Avertissements

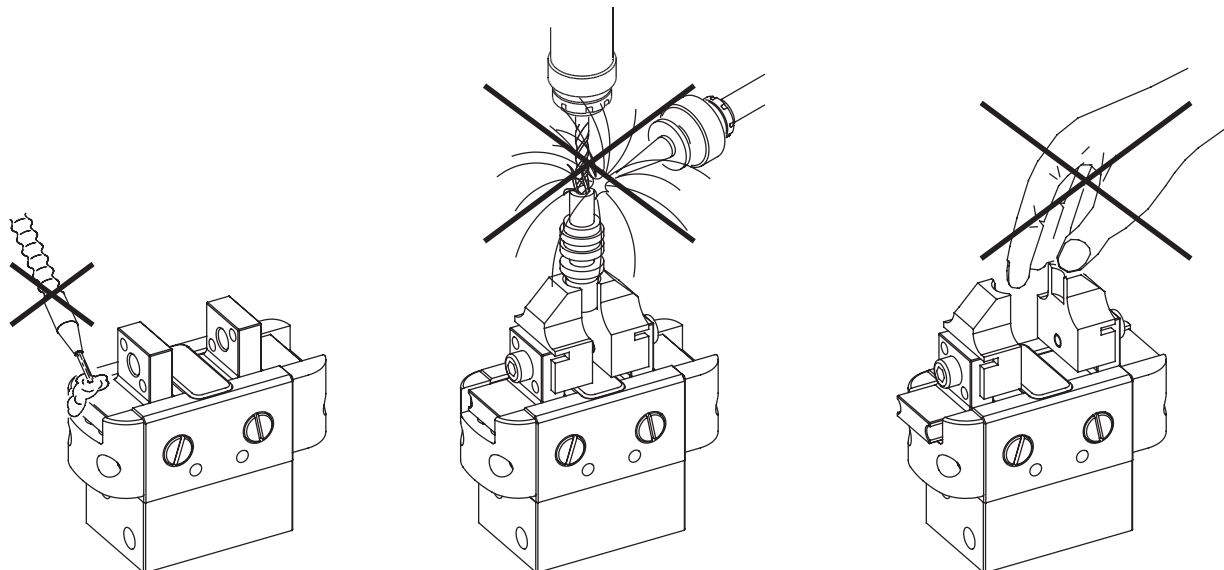
Éviter le contact avec des substances corrosives, des giclées de soudure, des poudres abrasives qui pourraient endommager la fonction de la glissière.

Pour aucun motif, personnes ou objets étrangers doivent entrer dans son rayon d'action.

L'unité ne doit pas être mise en marche avant que la machine de laquelle elle fait partie, ne soit déclarée conforme aux dispositions de sûreté en vigueur.

Caution

Avoid the gripper coming into contact with the following media: coolants which cause corrosion, grinding dust or glowing sparks. Make sure that nobody can place his/her hand between the gripping tools and there are no objects in the path of the gripper. The gripper must not run before the whole machine, on which it is mounted, complies with the laws or safety norms of your country.

**Maintenance**

La pince doit être lubrifiée tous les 20 millions de cycles avec:

- BERULUB FG-H 2 SL
(Lubrifiant NSF H1 Enregistrement No. 135919).

Le jeu des griffes, indiqué ci-dessous, est réglé en usine.

NE JAMAIS UTILISER LES VIS DE REGLAGE POUR LA MODIFIER.

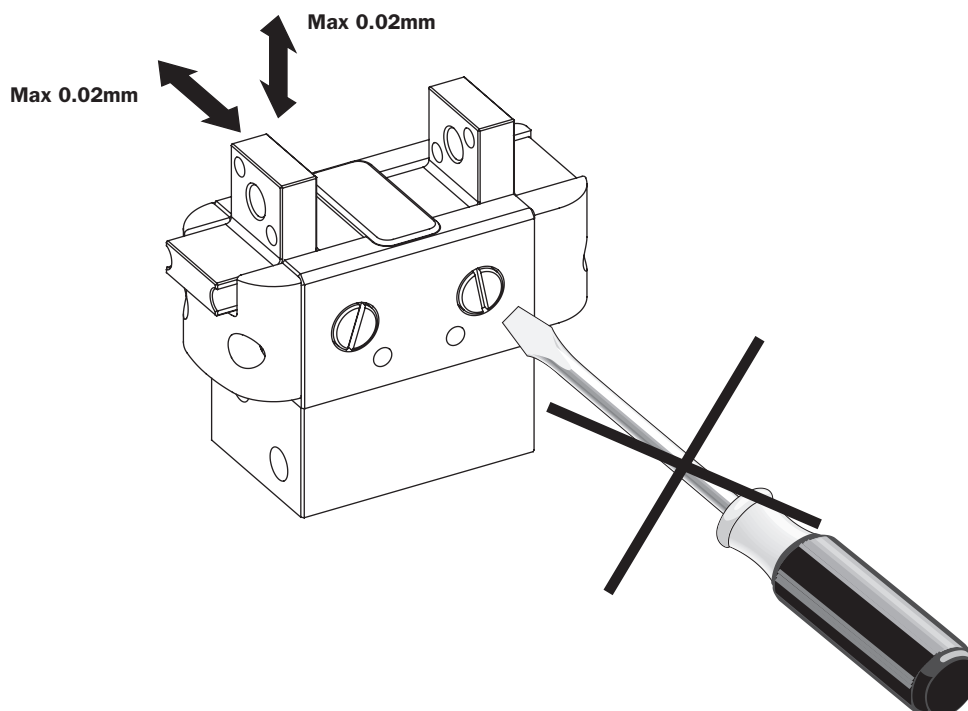
Maintenance

Grease the gripper after 20 million cycles with:

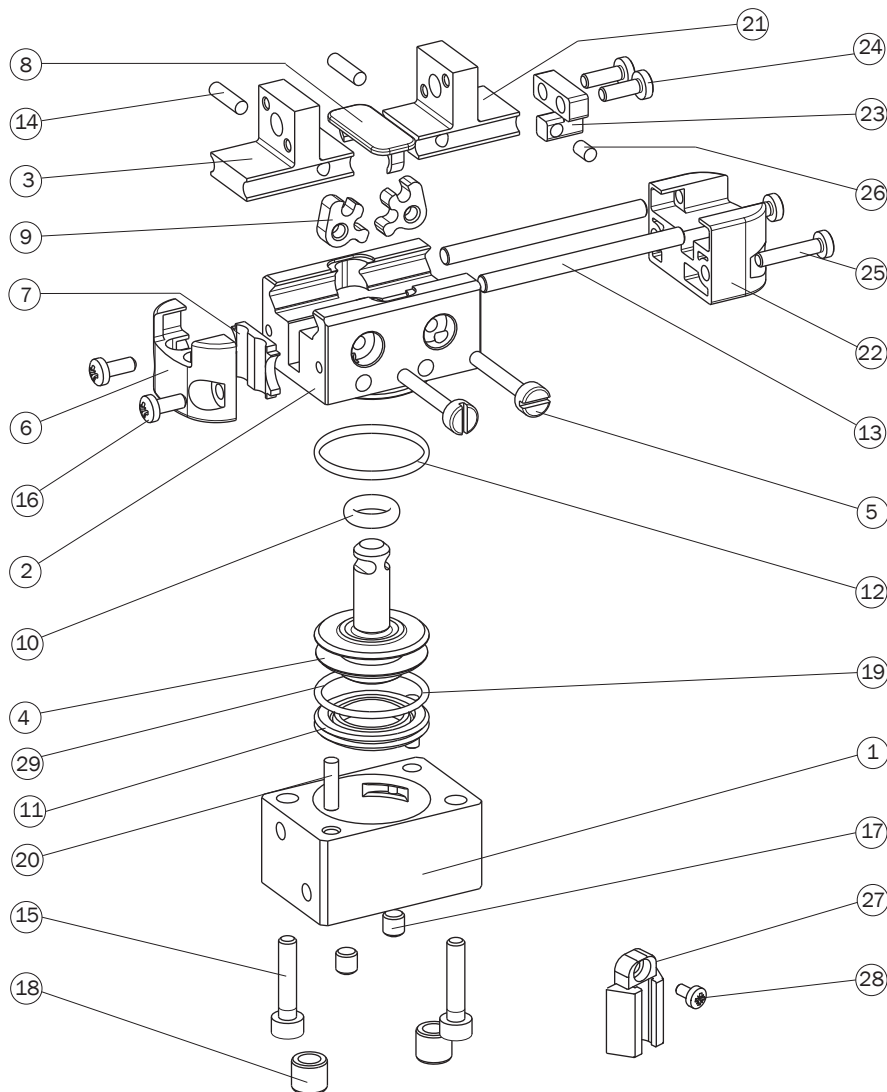
- BERULUB FG-H 2 SL
(Lubricant NSF H1 Registration No. 135919).

The jaw backlash, showed in the picture below, is set in factory.

NEVER USE THE ADJUSTING SCREWS TO MODIFY IT.



Liste des pièces Part list



		SGP-16S	SGP-20S	SGP-25S	SGP-32S	SGP-40S	SGP-50S		
1	Corps de la pince	SGP-16-14	SGP-20-01	SGP-25-01	SGP-32-01	SGP-40-01	SGP-50-01	Gripper housing	1
2	Porte mâchoire	SGP-16-02	SGP-20-02	SGP-25-15	SGP-32-15	SGP-40-15	SGP-50-02	Jaw holder	2
3	Mâchoire gauche	SGP-16-03	SGP-20-17	SGP-25-17	SGP-32-17	SGP-40-17	SGP-50-09	Left jaw	3
4	Piston	SGP-16-04	SGP-20-04	SGP-25-04	SGP-32-04	SGP-40-04	SGP-50-04	Piston	4
5	Vis spéciales	SGP-16-10	SGP-20-05	SGP-25-05	SGP-32-05	SGP-40-18	SGP-50-05	Special screw	5
6	Tête	SGP-16-06	SGP-20-06	SGP-25-06	SGP-32-06	SGP-40-06	SGP-50-13	Head cap	6
7	Guide capteur	-	SGP-20-07	SGP-25-07	SGP-32-07	SGP-40-07	SGP-50-07	Sensor holder	7
8	Protection	SGP-16-09	SGP-20-08	SGP-25-08	SGP-32-08	SGP-40-08	SGP-50-08	Protection	8
9	Levier	PAR-06-8C	PAR-10-8C	SP-20-4	SP-25-4	SGP-40-09	GS-25-07	Lever	9
10	Joint torique	GUAR-057H	GUAR-044	GUAR-029H	GUAR-039M	GUAR-012M	GUAR-013H	O-Ring	10
11	Joint dynamique	GUAR-003M	GUAR-045M	GUAR-002P	GUAR-007M	GUAR-040P	-	Dynamic gasket	11
12	Joint torique	GUAR-271	GUAR-168	GUAR-084	GUAR-007M	GUAR-076	GUAR-077	O-Ring	12
13	Pion de détrompage	SPINA-078	SPINA-136	SPINA-081	SPINA-135	SPINA-031	SPINA-143	Dowel pin	13
14	Pion de détrompage	-	-	SPINA-237	SPINA-140	SPINA-057	SPINA-019	Dowel pin	14
15	Vis	VITE-344	VITE-552	VITE-002	VITE-002	VITE-002	VITE-251	Screw	15
16	Vis	VITE-448	VITE-344	VITE-223	VITE-223	VITE-019	VITE-082	Screw	16
17	Vis sans tête	VITE-414	-	VITE-229	VITE-229	VITE-229	VITE-018	Grub screw	17
18	Zentrierhülse	SGP-16-17	SGP-20-09	SGP-25-09	SGP-32-09	SGP-32-09	LP23-62	Centering sleeve	18
19	Joint torique	-	-	-	GUAR-084	-	-	O-Ring	19
20	Pion de détrompage	SPINA-259	SPINA-112	-	-	SPINA-140	SPINA-140	Dowel pin	20
21	Mâchoire droite	SGP-16-03	SGP-20-16	SGP-25-16	SGP-32-16	SGP-40-16	SGP-50-03	Right jaw	21
22	Tête capteur programmable	SGP-16-06	SGP-20-13	SGP-25-11	SGP-32-11	SGP-40-20	SGP-50-06	Programmable sensor head	22
23	Porte-aimant	-	SGP-20-02	SGP-25-15	SGP-32-15	SGP-40-19	SGP-40-19	Magnet holder	23
24	Vis	-	VITE-522	VITE-098	VITE-167	VITE-167	VITE-107	Screw	24
25	Vis	-	VITE-399	VITE-166	VITE-166	VITE-166	VITE-074	Screw	25
26	Aimant	AA-22-6	AA-22-6	AA-22-6	AA-22-6	AA-22-6	R63-180-20	Magnet	26
27	Porte-aimant	SGP-16-13T	-	-	-	-	-	Magnet holder	27
28	Vis	VITE-397	-	-	-	-	-	Screw	28

Unités Rotatives
Rotary UnitsChangeur d'outil
Quick ChangerProfils et Brides
Profiles and BracketsPinces
GrippersVérins Linéaires
Linear ActuatorsSuspensions
SuspensionsPinces Coupantes
NippersKit-Robot
Robot KitOptions
OptionsCapteurs
Sensors