



Hand in hand for tomorrow



## Hoja de datos del producto

Pinza universal PGB 64

## Flexible. Resistente. para un bloqueo excéntrico en posición desviada

### Gripper universal PGB

Pinza paralela universal de 2 garras, con una gran fuerza de agarre y elevada absorción de momentos, gracias a su guía deslizante multidentada y su taladro central

#### Campo de aplicación

Aplicación universal en entornos limpios o ligeramente sucios. Apropriada para aplicaciones en las que se precisa un orificio central (por ejemplo, la alimentación de la pieza, sistemas de sensores especiales o sistemas de detección óptica).

#### Ventajas y beneficios

**Guía deslizante multidentada robusta** para una manipulación precisa

**Taladro central pasante** para la alimentación de piezas, tubos de suministro, sensores, sistemas de detección óptica, etc.

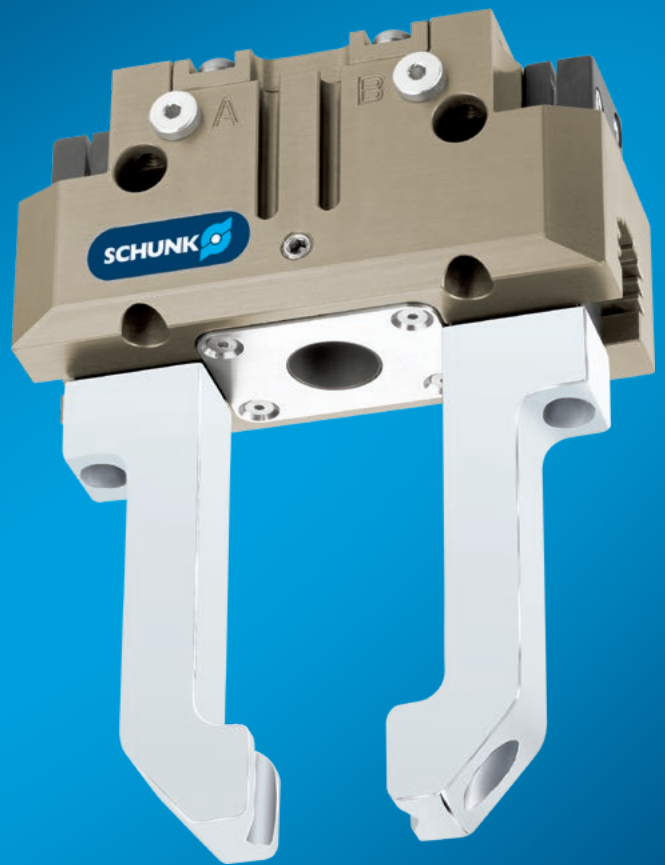
**Posibilidad de momentos elevados** apropiada para el empleo de dedos largos

**Concepto de accionamiento por pistón ovalado** para fuerzas de agarre máximas

**Montaje por dos lados y en tres direcciones de atornillado distintas** para el montaje universal y flexible de la pinza

**Suministro neumático a través de conexión directa sin tubos o a través de conexiones roscadas** para el suministro neumático flexible, en cualquier sistema automatizado.

**Amplia gama de accesorios para sensores** para numerosas tareas de detección y control de la posición de la carrera



**Tamaños**  
Cantidad: 4



**Peso**  
0.28 .. 1.32 kg



**Fuerza de agarre**  
90 .. 590 N



**Carrera por mordaza**  
4 .. 10 mm

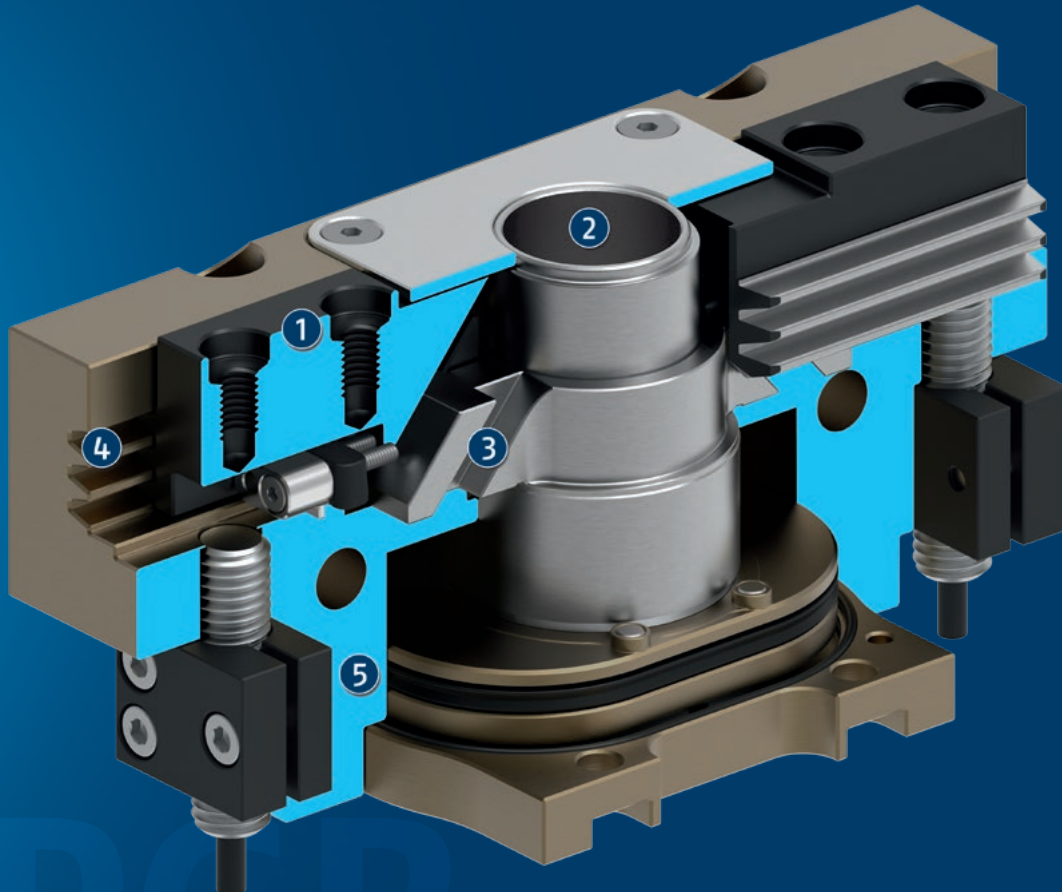


**Peso de la pieza**  
0.7 .. 3.3 kg

## Descripción de funcionamiento

El aire comprimido, empuja el pistón ovalado hacia arriba o hacia abajo.

Las superficies activas e inclinadas del gancho en cuña, generan un movimiento paralelo y síncrono de las garras.



① **Garra base**  
para la adaptación de los dedos prensores de una pieza concreta

② **Taladro central**  
para la alimentación de piezas, sistemas de sensores o actuadores (expulsadores), o detección óptica

③ **Principio de gancho en cuña**  
para una elevada transmisión de fuerza y agarre centrado

④ **Guía multidentada**  
guías de alta resistencia y mínimo juego en dedos de gran longitud

⑤ **Carcasa**  
ligera gracias a la utilización de una aleación de aluminio altamente resistente

## Información general sobre la serie

**Principio de funcionamiento:** Cinemática de gancho en cuña

**Material de la carcasa:** Aleación de aluminio, anodizado duro

**Material de las mordazas base:** Acero

**Accionamiento:** Neumático, con aire comprimido filtrado según DIN ISO 8573-1: 7 4 4

**Garantía:** 36 meses

**Características de la vida útil:** a petición

**Material suministrado:** Soporte para sensor de proximidad, casquillos de centrado, juntas tóricas para conexión directa, información sobre seguridad (instrucciones específicas del producto disponibles en línea)

**Mantenimiento de la fuerza de agarre:** Es posible mediante una válvula antirretorno SDV-P.

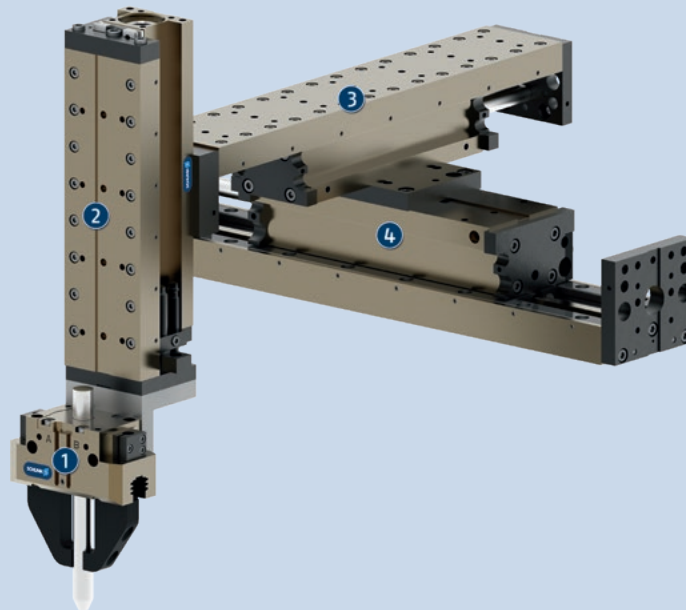
**Fuerza de agarre:** Es la suma aritmética de la fuerza individual que actúa en cada mordaza, en la distancia P (véase la ilustración)

**Longitud de las garras:** Se mide desde la superficie de referencia como la distancia P en dirección al eje principal. La longitud de garra máxima admisible es válida hasta que se alcanza la presión de funcionamiento nominal. Con mayores presiones la longitud de la garra se debe reducir de forma proporcional a la presión de funcionamiento nominal.

**Precisión de repetición:** se define como la variación de la posición final en 100 ciclos de carrera consecutivos.

**Peso de la pieza:** El peso recomendado de la pieza, se calcula en el agarre por fuerza, con un coeficiente de rozamiento de 0.1 y un factor de seguridad de 2, para evitar el deslizamiento de la pieza por la aceleración gravitatoria. En el agarre por forma, se obtienen pesos admisibles bastante más elevados.

**Tiempos de cierre y apertura:** son tiempos de movimiento puros de las mordaza base, sin los dedos de pinza específicos de la aplicación. Los tiempos de conmutación de las válvulas, los tiempos de llenado de los tubos y los tiempos de reacción del PLC no están incluidos y deben tenerse en cuenta para el cálculo de los tiempos de ciclo.



## Ejemplo de aplicación

Unidad de montaje para ejes largos. La alimentación, se efectúa a través del taladro central de la pinza, reduciendo el espacio

- 1 Gripper paralelo de dos dedos PGB
- 2 Módulo lineal CLM

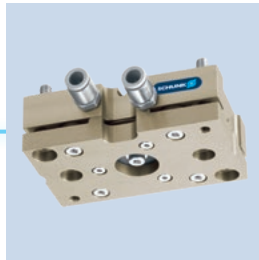
- 3 Módulo lineal LM
- 4 Módulo lineal LM

## SCHUNK le ofrece más...

Estos componentes consiguen una mayor rentabilidad del producto. La integración adecuada para la máxima funcionalidad, flexibilidad, fiabilidad y producción controlada.



Unidad de compensación



Compensador de tolerancias



Sistema de cambio manual



Válvula de mantenimiento de la presión



Sensor inductivo de proximidad



Conmutadores magnéticos



Dedo en bruto



Garra universal

① Encontrará más información sobre estos productos en las siguientes páginas o en [www.schunk.com](http://www.schunk.com).

## Opciones e información especial

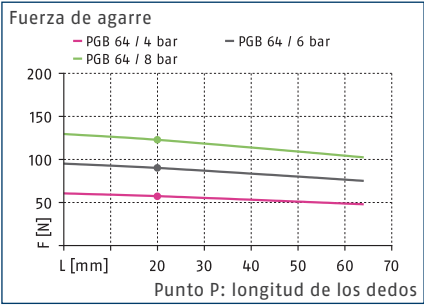
Gracias a su paso central, la serie PGB es la solución idónea para diferentes aplicaciones.

**Conexión para purga de aire integrada:** impide la acumulación de suciedad en el interior de la pinza

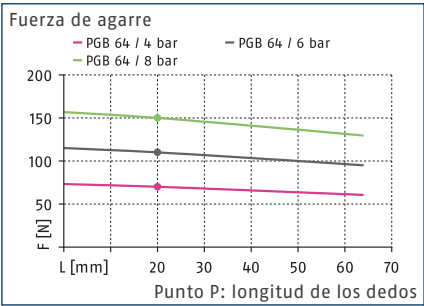
**Lubricación de calidad alimentaria:** El producto contiene de serie lubricantes aptos para uso alimentario. Los requisitos de la norma EN 1672-2:2020 no se cumplen en su totalidad. Los certificados NSF correspondientes están disponibles en <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> utilizando la información sobre lubricantes que figura en el manual de instrucciones.



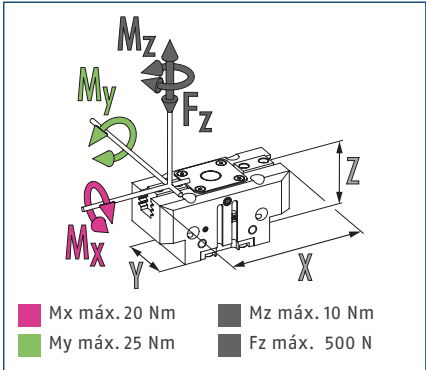
Fuerza de agarre en el cierre



Fuerza de agarre en la apertura



Dimensiones y cargas máximas



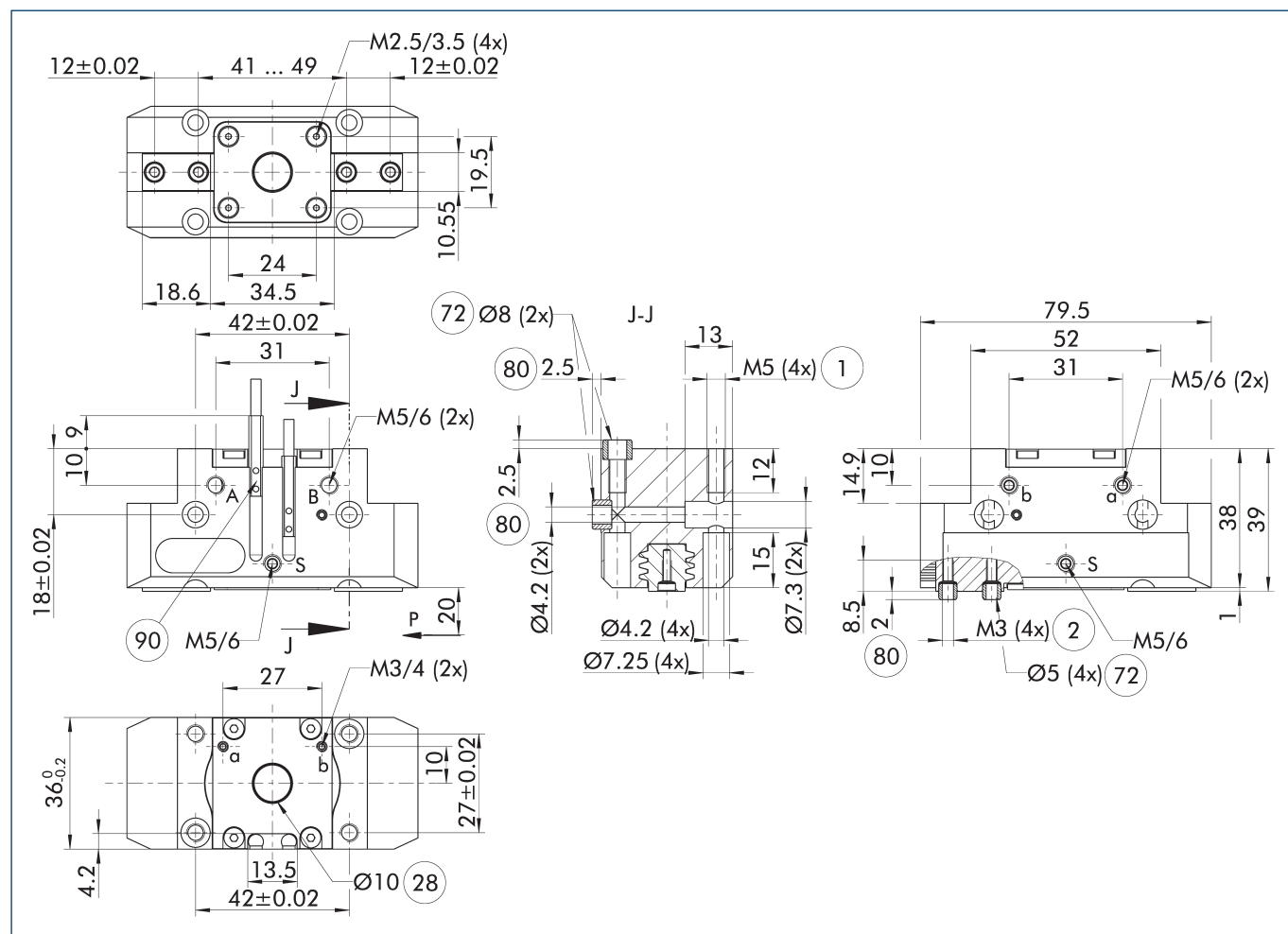
① Las fuerzas y los momentos indicados son valores estáticos que se aplican por garra base y deben darse simultáneamente. Adicionalmente podrían producirse cargas en el momento generado por la fuerza de agarre.

Datos técnicos

| Denominación                           |       | PGB 64         |
|----------------------------------------|-------|----------------|
| ID                                     |       | 0300360        |
| Carrera por mordaza                    | [mm]  | 4              |
| Fuerza de cierre/apertura              | [N]   | 90/110         |
| Peso                                   | [kg]  | 0.28           |
| Peso recomendado de la pieza           | [kg]  | 0.7            |
| Volumen del cilindro por carrera doble | [cm³] | 5              |
| Presión de trabajo mín./nom./máx.      | [bar] | 2.5/6/8        |
| Presión de purga de aire mín./máx.     | [bar] | 0.5/1          |
| Tiempo de cierre/apertura              | [s]   | 0.02/0.02      |
| Longitud máxima admisible de los dedos | [mm]  | 64             |
| Peso máx. admisible por dedo           | [kg]  | 0.18           |
| Clase de protección IP                 |       | 40             |
| Temperatura ambiente mín./máx.         | [°C]  | 5/90           |
| Precisión de repetición                | [mm]  | 0.01           |
| Diámetro del taladro central           | [mm]  | 10             |
| Dimensiones X x Y x Z                  | [mm]  | 79.5 x 36 x 39 |

① Pueden ser necesarios 100 ciclos de agarre hasta que esté disponible la fuerza de agarre total (según lo indicado en la tabla de datos).

## Vista principal



El esquema, muestra el modelo básico de la Gripper con las dedos cerradas, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

① La válvula antirretorno SDV-P puede utilizarse como dispositivo asegurador de la fuerza de agarre (véase la sección de accesorios del catálogo).

A, a Conexión principal/directa, apertura de pinza

B, b Conexión principal/directa, cierre de pinza

S Conexión para purga de aire

① Conexión de la pinza

② Conexión del dedo

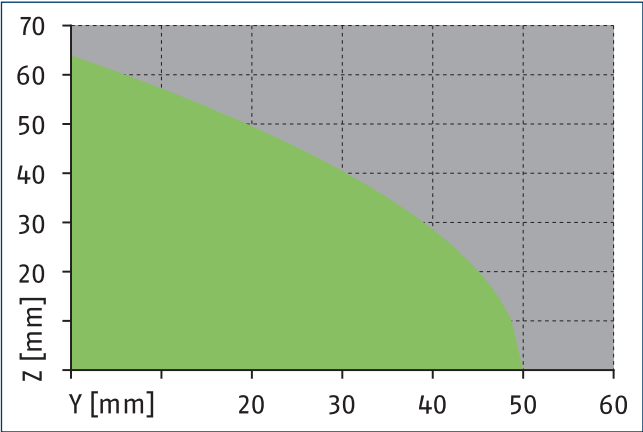
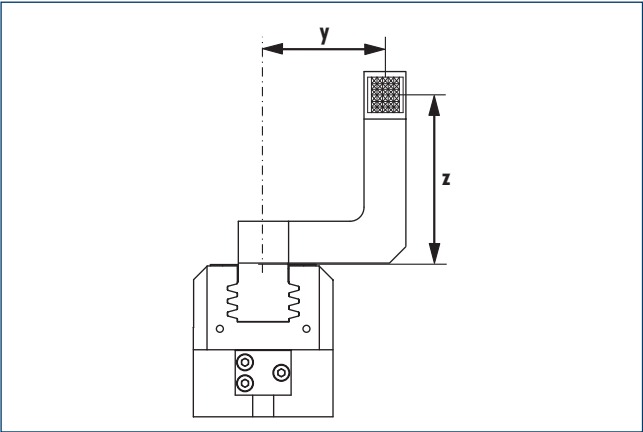
②⑧ Paso de barra

⑦② Índice del muelle

⑧① Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centraje

⑨① Sensor MMS 22...

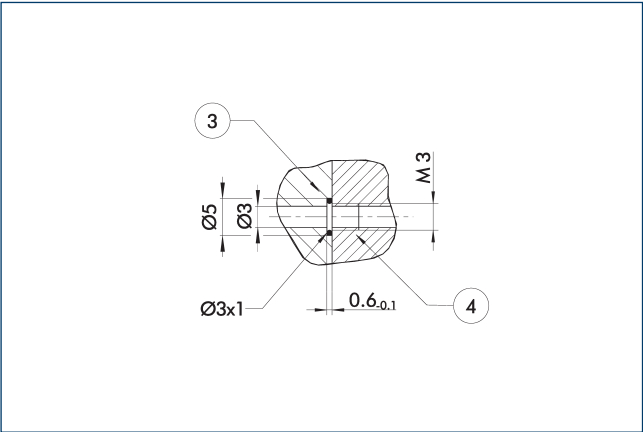
Máxima proyección permitida de los dedos



■ Margen admisible      ■ Margen inadmisible

La curva se aplica a la versión con carrera 1. Para otras versiones, la curva debe desplazarse de forma paralela hasta alcanzar la longitud máxima admisible de los dedos.

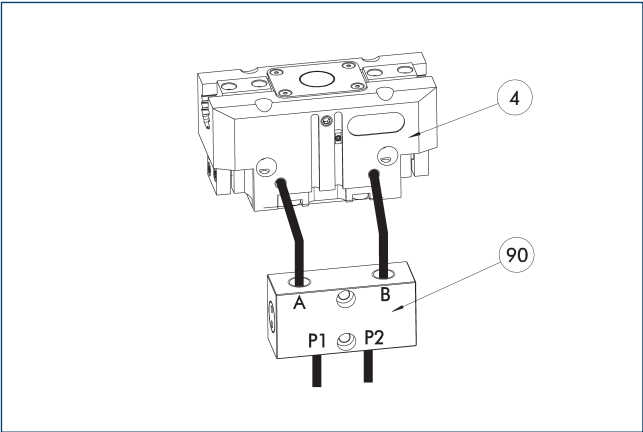
Conexión directa sin tubo, M3



③ Adaptador      ④ Pinza

La conexión directa, sirve para suministrar aire comprimido sin necesidad de tubos. El aire comprimido, se suministra a través de los taladros, que hay en la placa de montaje.

Válvula antirretorno SDV-P.



④ Pinza      ⑨0 Válvula antirretorno SDV-P.

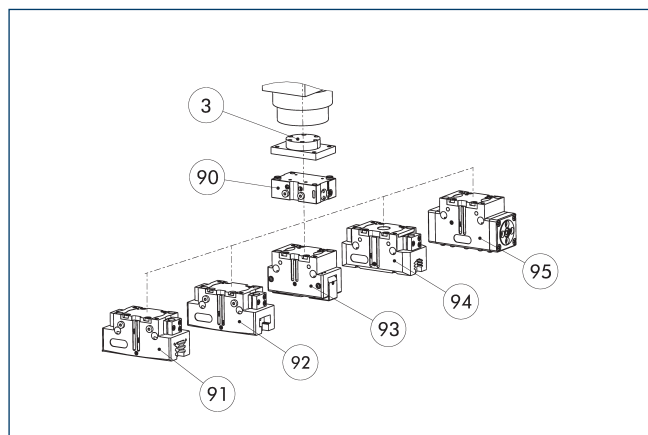
Las válvulas de mantenimiento de la presión SDV-P, garantizan que la presión existente en la cámara del émbolo, en los módulos de cambio rápido, lineales, de giro y pinzas neumáticas, se mantenga temporalmente, cuando hay una parada de emergencia.

| Denominación                                                             | ID      | Diámetro de la manguera recomendado<br>[mm] |
|--------------------------------------------------------------------------|---------|---------------------------------------------|
| Válvula de mantenimiento de la presión                                   |         |                                             |
| SDV-P 04                                                                 | 0403130 | 6                                           |
| Válvula de mantenimiento de la presión con tornillo del purgador de aire |         |                                             |
| SDV-P 04-E                                                               | 0300120 | 6                                           |

① Para lograr el tiempo de cierre y de apertura especificado para cada variante de gripper hay que utilizar el diámetro de manguera recomendado. Las asignaciones directas de cada variante de gripper al SVD-P correspondiente pueden consultarse en [www.schunk.com](http://www.schunk.com).



### Válvula antirretorno SDV-P E-P

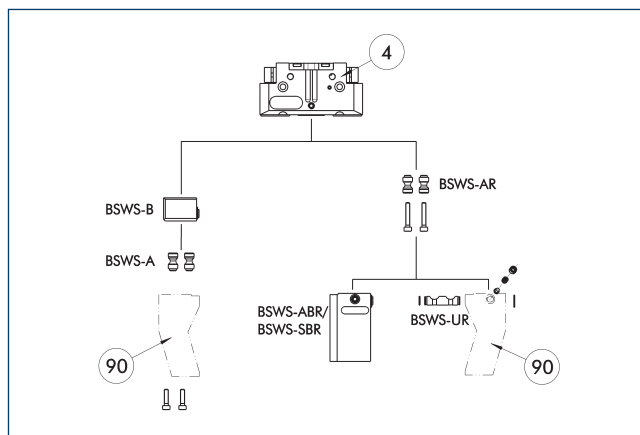


- ③ Adaptador
- ⑨① Válvula antirretorno SDV-P E-P
- ⑨① Gripper paralelo de 2 dedos PGN-plus/PGN-plus-P
- ⑨② Gripper paralelo de 2 dedos JGP-P
- ⑨③ Gripper angular de 2 dedos PWG-plus
- ⑨④ Gripper paralelo de dos dedos PGB
- ⑨⑤ Pinza estanca DPG-plus

Las válvulas de mantenimiento de presión SDV-P, garantizan que la presión existente en la cámara del émbolo de los módulos de cambio rápido, lineales, de giro y agarre neumáticos, se mantenga temporalmente en situaciones de parada de emergencia. SDV-P E-P puede conectarse directamente a los grippers enumerados sin necesidad de tubos neumáticos adicionales.

| Denominación                           | ID      |  |
|----------------------------------------|---------|--|
| Válvula de mantenimiento de la presión |         |  |
| SDV-P 64-E-P                           | 0300124 |  |

### Sistemas de cambio rápido de garras BSWS



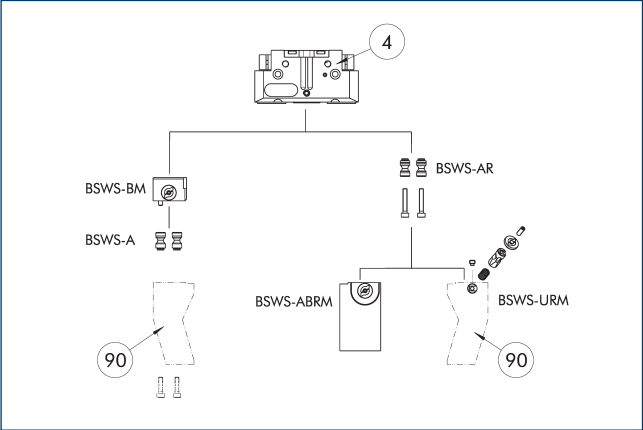
- ④ Pinza
- ⑨① Garras de pinzas personalizadas

Hay disponibles varios sistemas de cambio rápido de garras para la pinza. Para obtener una información más detallada, consulte el correspondiente producto.

| Denominación                                               | ID      | Material suministrado |
|------------------------------------------------------------|---------|-----------------------|
| Pasador adaptador del sistema de cambio rápido de mordazas |         |                       |
| BSWS-A 50                                                  | 0303020 | 2                     |
| BSWS-AR 50                                                 | 0300091 | 2                     |
| Base del sistema de cambio rápido de garras                |         |                       |
| BSWS-B 50                                                  | 0303021 | 1                     |
| dedos en bruto con sistema de cambio rápido de dedos       |         |                       |
| BSWS-ABR-PGZN-plus 50                                      | 0300071 | 1                     |
| BSWS-SBR-PGZN-plus 50                                      | 0300081 | 1                     |
| Mecanismo de bloqueo del sistema de cambio rápido de dedos |         |                       |
| BSWS-UR 50                                                 | 0302990 | 1                     |

- ① Si la presión de funcionamiento es superior a los 6 bares, debe comprobarse la idoneidad para su uso más allá de los límites de la aplicación. Solo se pueden utilizar los sistemas indicados en la tabla.

Sistema de cambio rápido de mordazas BSWS-M



4 Pinza

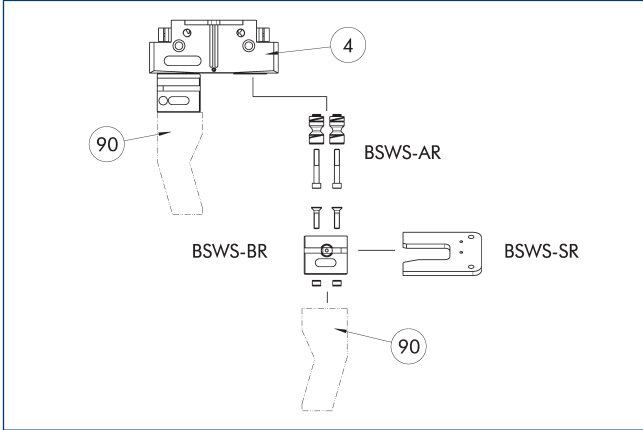
90 Garras de pinzas personalizadas

Hay disponibles varios sistemas de cambio rápido de garras para la pinza. Para obtener una información más detallada, consulte el correspondiente producto.

| Denominación                                               | ID      | Material suministrado |
|------------------------------------------------------------|---------|-----------------------|
| Pasador adaptador del sistema de cambio rápido de mordazas |         |                       |
| BSWS-A 50                                                  | 0303020 | 2                     |
| BSWS-AR 50                                                 | 0300091 | 2                     |
| Base del sistema de cambio rápido de garras                |         |                       |
| BSWS-BM 50                                                 | 1313899 | 1                     |
| dedos en bruto con sistema de cambio rápido de dedos       |         |                       |
| BSWS-ABRM-PGZN-plus 50                                     | 1420850 | 1                     |
| Mecanismo de bloqueo del sistema de cambio rápido de dedos |         |                       |
| BSWS-URM 50                                                | 1380614 | 1                     |

❶ Si la presión de funcionamiento es superior a los 6 bares, debe comprobarse la idoneidad para su uso más allá de los límites de la aplicación. Solo se pueden utilizar los sistemas indicados en la tabla.

Sistema de cambio rápido de mordazas BSWS-R



4 Pinza

90 Garras de pinzas personalizadas

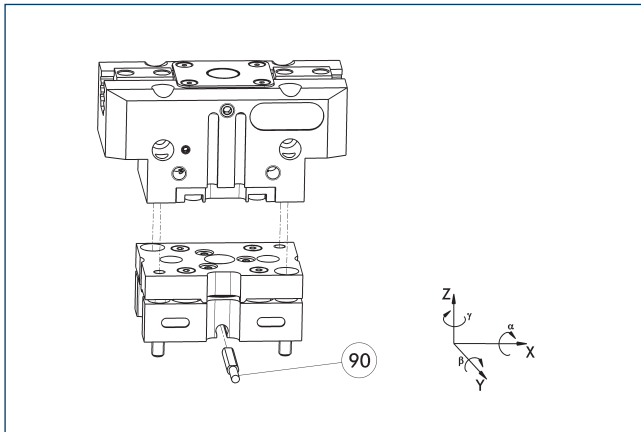
Hay disponibles varios sistemas de cambio rápido de garras para la pinza. Para obtener una información más detallada, consulte el correspondiente producto.

| Denominación                                               | ID      | Material suministrado |
|------------------------------------------------------------|---------|-----------------------|
| Pasador adaptador del sistema de cambio rápido de mordazas |         |                       |
| BSWS-AR 50                                                 | 0300091 | 2                     |
| Base del sistema de cambio rápido de garras                |         |                       |
| BSWS-BR 50                                                 | 1555889 | 1                     |
| Sistema de almacenamiento                                  |         |                       |
| BSWS-SR 50                                                 | 1555948 | 1                     |
| Juego de montaje para el interruptor de proximidad         |         |                       |
| AS-IN40-BSWS-SR 50/64                                      | 1561455 | 1                     |
| Sensor inductivo de proximidad                             |         |                       |
| IN 40-S-M12                                                | 0301574 |                       |
| IN 40-S-M8                                                 | 0301474 |                       |
| INK 40-S                                                   | 0301555 |                       |
| Sensor de proximidad inductivo con salida de cable lateral |         |                       |
| IN 40-S-M12-SA                                             | 0301577 |                       |
| INK 40-S-SA                                                | 0301565 |                       |

❶ Si la presión de funcionamiento es superior a los 6 bares, debe comprobarse la idoneidad para su uso más allá de los límites de la aplicación. Solo se pueden utilizar los sistemas indicados en la tabla.



### Unidad de compensación de tolerancia TCU

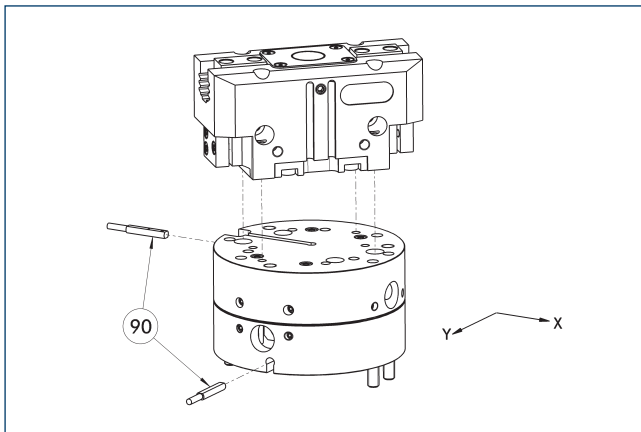


## 90 Detección de bloqueo

Los Grippers pueden montarse directamente sin placa adaptadora. La unidad compensadora de tolerancias y el Gripper, poseen un esquema de tornillado idéntico, de tal forma que las unidades compensadoras de tolerancia también puedan montarse posteriormente. Por tanto, las unidades de compensación de tolerancias pueden montarse en un momento posterior. Tenga en cuenta el aumento de altura debido a la unidad de compensación de tolerancia. Para más detalles, consulte el catálogo de Grippers o el de accesorios de robots.

| Denominación           | ID      | Bloqueo | Desviación                              | Normalmente en combinación |
|------------------------|---------|---------|-----------------------------------------|----------------------------|
| Unidad de compensación |         |         |                                         |                            |
| TCU-P-064-3-MV         | 0324774 | sí      | $\pm 1^\circ/\pm 1,5^\circ/\pm 2^\circ$ | ●                          |
| TCU-P-064-3-OV         | 0324775 | no      | $\pm 1^\circ/\pm 1,5^\circ/\pm 2^\circ$ |                            |

### Unidad de compensación AGE-F

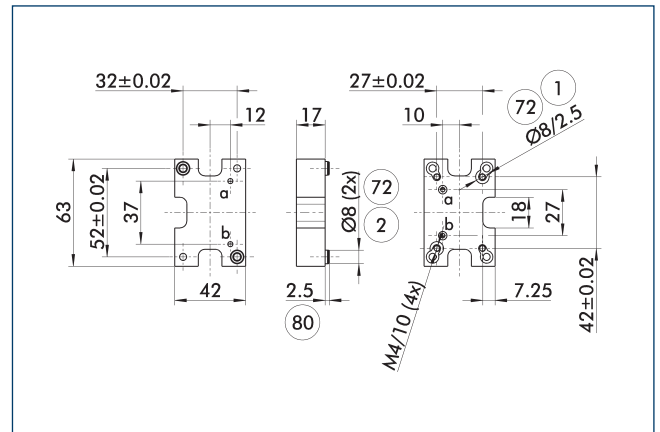


## 90 Monitorización

Los Grippers pueden montarse directamente sin placa adaptadora. Para más detalles, consulte el catálogo de Grippers o de accesorios para robótica.

| Denominación           | ID      | Compensación XY | Fuerza de reajuste | Normalmente en combinación |
|------------------------|---------|-----------------|--------------------|----------------------------|
|                        |         | [mm]            | [N]                |                            |
| Unidad de compensación |         |                 |                    |                            |
| AGE-F-XY-063-1         | 0324940 | ± 4             | 12                 |                            |
| AGE-F-XY-063-2         | 0324941 | ± 4             | 16                 |                            |
| AGE-F-XY-063-3         | 0324942 | ± 4             | 20                 |                            |

### Placa adaptadora para PGN-plus 64

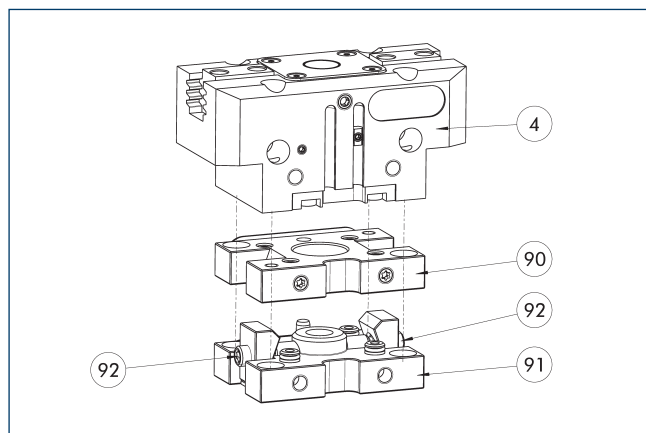


- |                                 |                                  |
|---------------------------------|----------------------------------|
| ① Conexión del lado del robot   | ⑧0 Profundidad de alojamiento en |
| ② Conexión del lado herramienta | lado opuesto para casquillo de   |
| ⑦2 Índice del muelle            | centraje                         |

La placa adaptadora cuenta con pasos de aire integrados para permitir el uso de la conexión directa sin mangueras de el gripper adecuado.

| Denominación     | ID      |  |
|------------------|---------|--|
| Lado herramienta |         |  |
| A-CWA-080-064-P  | 0305784 |  |

## Sistema de cambio compacto para pinzas

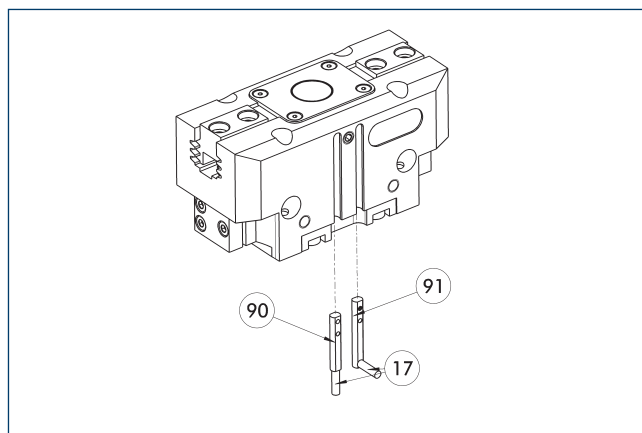


- ④ Pinza  
 ⑨① Cabezal de cambio compacto CWK  
 ⑨② Adaptador de cambio compacto CWA  
 ⑨② Mecanismo de bloqueo

Los Grippers pueden montarse directamente sin placa adaptadora. Para más detalles, consulte el catálogo de Grippers o de accesorios para robótica.

| Denominación                     | ID      |  |
|----------------------------------|---------|--|
| Lado herramienta                 |         |  |
| A-CWA-080-064-P                  | 0305784 |  |
| Adaptador de cambio compacto CWA |         |  |
| CWA-064-P                        | 0305765 |  |
| Cabezal de cambio compacto CWK   |         |  |
| CWK-064-P                        | 0305764 |  |

## sensor magnético electrónico MMS



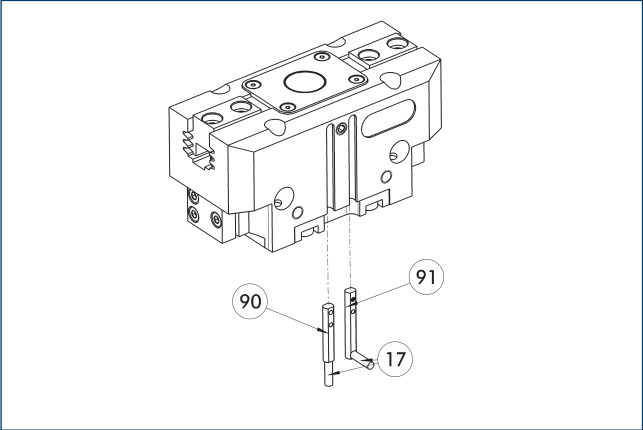
- ①⑦ Salida del cable  
 ⑨① Sensor MMS 22...-SA  
 ⑨② Sensor MMS 22...

Sensor de la posición final, para montar en la ranura en C

| Denominación                                               | ID      | Normalmente en combinación |
|------------------------------------------------------------|---------|----------------------------|
| Sensor magnético electrónico                               |         |                            |
| MMS 22-S-M8-PNP                                            | 0301032 | ●                          |
| MMSK 22-S-PNP                                              | 0301034 |                            |
| Sensor magnéticos electrónicos con salida de cable lateral |         |                            |
| MMS 22-S-M8-PNP-SA                                         | 0301042 | ●                          |
| MMSK 22-S-PNP-SA                                           | 0301044 |                            |
| Cables de conexión                                         |         |                            |
| KA BG08-L 3P-0300-PNP                                      | 0301622 | ●                          |
| KA BG08-L 3P-0500-PNP                                      | 0301623 |                            |
| KA BW08-L 3P-0300-PNP                                      | 0301594 |                            |
| KA BW08-L 3P-0500-PNP                                      | 0301502 |                            |
| Clip para conector/enchufe                                 |         |                            |
| CLI-M8                                                     | 0301463 |                            |
| Prolongaciones de cable                                    |         |                            |
| KV BW08-SG08 3P-0030-PNP                                   | 0301495 |                            |
| KV BW08-SG08 3P-0100-PNP                                   | 0301496 |                            |
| KV BW08-SG08 3P-0200-PNP                                   | 0301497 | ●                          |
| Distribuidor de sensores                                   |         |                            |
| V2-M8                                                      | 0301775 | ●                          |
| V4-M8                                                      | 0301746 |                            |
| V8-M8                                                      | 0301751 |                            |

- ① Se requieren dos sensores por unidad para monitorizar dos posiciones. Como opción, hay disponibles cables de extensión y distribuidores de sensor. En el capítulo Sistema de sensores del catálogo, se puede consultar variantes de producto adicionales del sensor y más información y datos técnicos.

Sensor magnético programable MMS 22-PI1



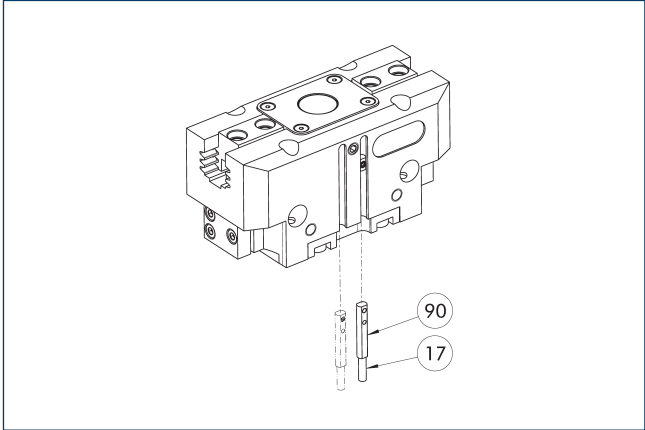
17 Salida del cable                      91 Sensor MMS 22...-PI1-...-SA  
90 Sensor MMS 22...-PI1-...

Detección de la posición con una posición programable por sensor y un sistema electrónico integrado en el sensor. Se puede programar con la herramienta de programación magnética MT (incluida en el volumen de entrega, núm. de identif. 0301030) o la herramienta de programación enchufable ST (opcional). Sensor de la posición final, para montar en la ranura en C Se utilizan controladores eléctricos, para asumir la actuación/ control de los módulos y sistemas mecatrónicos, sin un sistema electrónico integrado.

| Denominación                                                 | ID      | Normalmente en combinación |
|--------------------------------------------------------------|---------|----------------------------|
| Sensor magnético programable                                 |         |                            |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP                                          | 0301160 | ●                          |
| MMSK 22-PI1-S-PNP                                            | 0301162 |                            |
| Sensor magnético programable con salida de cable lateral     |         |                            |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP-SA                                       | 0301166 | ●                          |
| MMSK 22-PI1-S-PNP-SA                                         | 0301168 |                            |
| Sensor magnético programable con carcasa de acero inoxidable |         |                            |
| MMS 22-PI1-S-M8-PNP-HD                                       | 0301110 | ●                          |
| MMSK 22-PI1-S-PNP-HD                                         | 0301112 |                            |

① Se requieren dos sensores por unidad para monitorizar dos posiciones. Como opción, hay disponibles cables de extensión y distribuidores de sensor. En el capítulo Sistema de sensores del catálogo, se puede consultar variantes de producto adicionales del sensor y más información y datos técnicos.

Sensor magnético programable MMS 22-PI2



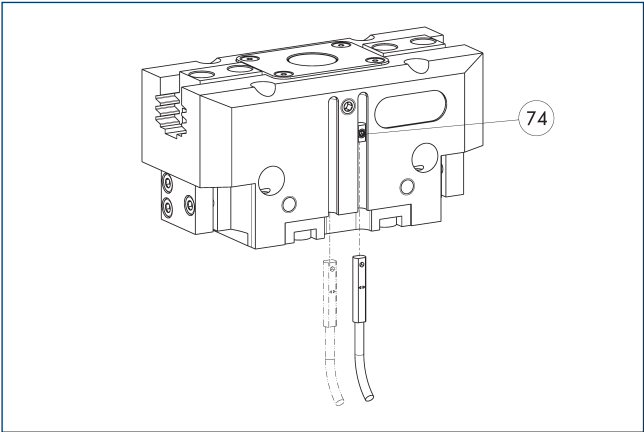
17 Salida del cable                      90 Sensor MMS 22...-PI2-...

Consulta de posición con dos posiciones programables por cada sensor y un sistema electrónico integrado en el sensor. Se puede programar con la herramienta de programación magnética MT (incluida en el volumen de entrega, núm. de identif. 0301030) o la herramienta de programación enchufable ST (opcional). Sensor de la posición final, para montar en la ranura en C Se utilizan controladores eléctricos, para asumir la actuación/ control de los módulos y sistemas mecatrónicos, sin un sistema electrónico integrado.

| Denominación                                                 | ID      | Normalmente en combinación |
|--------------------------------------------------------------|---------|----------------------------|
| Sensor magnético programable                                 |         |                            |
| MMS 22-PI2-S-M8-PNP                                          | 0301180 | ●                          |
| MMSK 22-PI2-S-PNP                                            | 0301182 |                            |
| Sensor magnético programable con salida de cable lateral     |         |                            |
| MMS 22-PI2-S-M8-PNP-SA                                       | 0301186 | ●                          |
| MMSK 22-PI2-S-PNP-SA                                         | 0301188 |                            |
| Sensor magnético programable con carcasa de acero inoxidable |         |                            |
| MMS 22-PI2-S-M8-PNP-HD                                       | 0301130 | ●                          |
| MMSK 22-PI2-S-PNP-HD                                         | 0301132 |                            |

① Se requiere un sensor por unidad para monitorizar dos posiciones. Hay disponibles opcionalmente cables de extensión y distribuidores de sensor. En el capítulo Sistema de sensores del catálogo se puede consultar variantes de producto adicionales del sensor y más información y datos técnicos.

Sensor magnético programable MMS-P



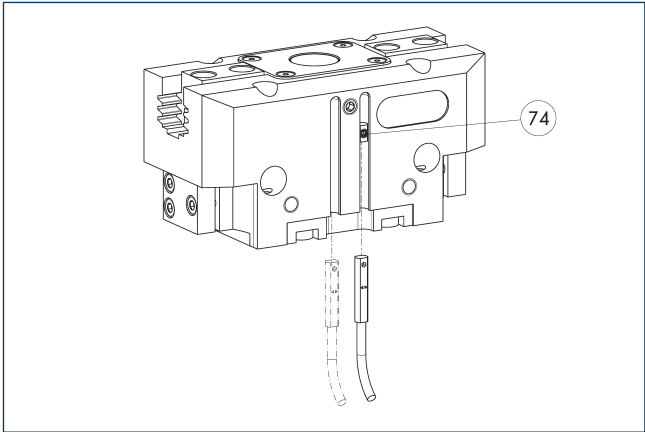
74 Tope del sensor

Detección de posición, con dos posiciones programables por cada sensor. Sensor de la posición final, para montar en la ranura en C

| Denominación                 | ID      | Normalmente en combinación |
|------------------------------|---------|----------------------------|
| Sensor magnético programable |         |                            |
| MMSK-P 22-S-PNP              | 0301371 |                            |
| MMS-P 22-S-M8-PNP            | 0301370 | ●                          |
| Cables de conexión           |         |                            |
| KA GLN0804-LK-00500-A        | 0307767 | ●                          |
| KA GLN0804-LK-01000-A        | 0307768 |                            |
| KA WLN0804-LK-00500-A        | 0307765 |                            |
| KA WLN0804-LK-01000-A        | 0307766 |                            |
| Clip para conector/enchufe   |         |                            |
| CLI-M8                       | 0301463 |                            |
| Distribuidor de sensores     |         |                            |
| V2-M8-4P-2XM8-3P             | 0301380 |                            |

Se requiere un sensor por unidad para monitorizar dos posiciones. Hay disponibles opcionalmente cables de extensión y distribuidores de sensor. En el capítulo Sistema de sensores del catálogo se puede consultar variantes de producto adicionales del sensor y más información y datos técnicos.

Sensor magnético programable MMS-IO-Link



74 Tope del sensor

Sensor para monitorización multi-posición mediante detección de la carrera completa del gripper El sensor está montado directamente en la ranura en C del gripper. El sensor está programado para el gripper a través de la interfaz IO-Link, la herramienta de programación magnética MT (incluida en el volumen de entrega; núm. de identif. 0301030) o la herramienta de programación enchufable ST (no incluida en el volumen de entrega; núm. de identif. 0301026). Se requiere un maestro IO-Link para la operación.

| Denominación                 | ID      |  |
|------------------------------|---------|--|
| Sensor magnético programable |         |  |
| MMS 22-IOL-M08               | 0315830 |  |
| MMS 22-IOL-M12               | 0315835 |  |

Se requiere un sensor por cada pinza. No se requiere ningún juego de montaje adicional, ya que la pinza está equipada por defecto para el uso del sensor. En el capítulo «Sistema de sensores» del catálogo, se pueden consultar más información y datos técnicos.



**SCHUNK SE & Co. KG**

**Spanntechnik**

**Greiftechnik**

**Automatisierungstechnik**

Bahnhofstr. 106 - 134

D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-0

Fax +49-7133-103-2399

[info@de.schunk.com](mailto:info@de.schunk.com)

[schunk.com](http://schunk.com)

Folgen Sie uns | *Follow us*

