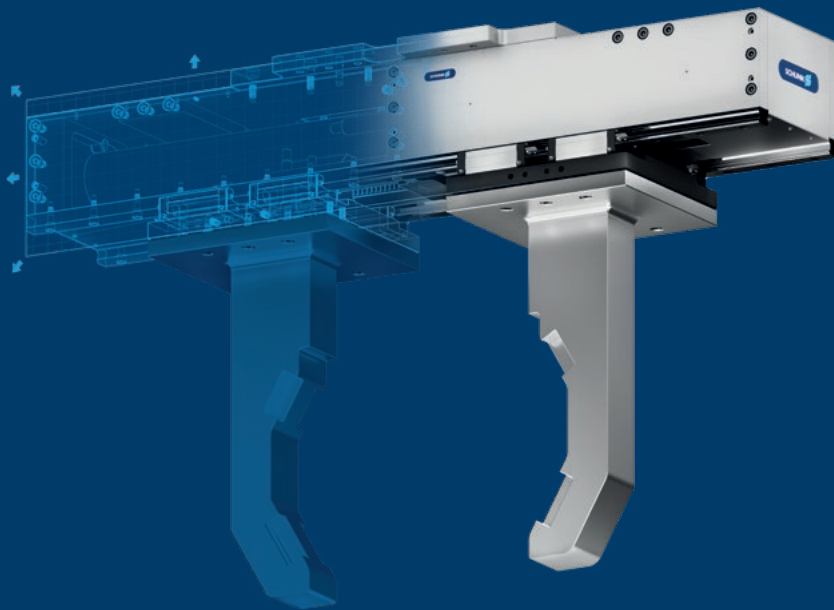




Hand in hand for tomorrow



Produktdatenblatt

Kundenspezifisch konfigurierbarer Großhubgreifer PLG

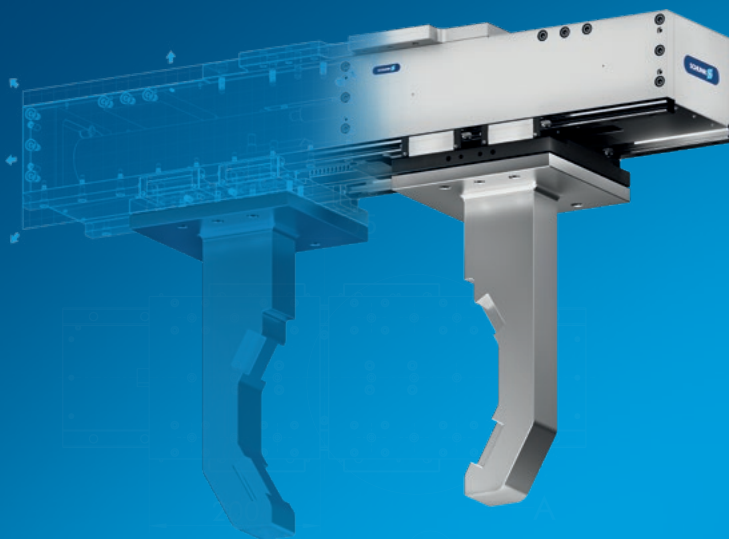
Individuell. Kraftvoll. Flexibel.

Kundenspezifisch konfigurierbarer Großhubgreifer PLG

Pneumatischer 2-Finger-Parallelgreifer mit großem Backenhub, hoher Greifkraft und Profilschienenführung für den Einsatz langer Greiferfinger

Einsatzgebiet

Individuelle Lösung für ein breites Einsatzgebiet durch kundenspezifische Konfiguration des Greifers in sauberen bis leicht verschmutzten Umgebungen



Vorteile – Ihr Nutzen

Hohe Flexibilität durch großen Backenhub und hohe Greifkraft

Einsatz langer Greiferfinger ermöglicht durch die große Momentenaufnahme der Profilschienenführung

Anwendungsspezifischer Standardgreifer durch vielfältige Varianten und Optionen und individueller Konfiguration

Lizenzfreies und browserbasiertes Webtool kann ohne eigenes CAD-Programm genutzt werden

Attraktive Preise und kurze Lieferzeiten ermöglichen schnelle und effiziente Projektabläufe

Reduzierte Konstruktionsaufwände Einfache und schnelle Konstruktion von individuellen Großhubgreifern über das Webtool

SCHUNK Know-how reduziert Ihren Aufwand und Ihr Risiko

CAD Daten auf Knopfdruck verfügbar Greifer kann sofort in der CAD Anlagen-Konstruktion eingebunden werden



Baugrößen
Anzahl: 5



Eigenmasse
19.03 .. 137.7 kg



Greifkraft
1650 .. 11650 N



Hub pro Backe min.
100 mm

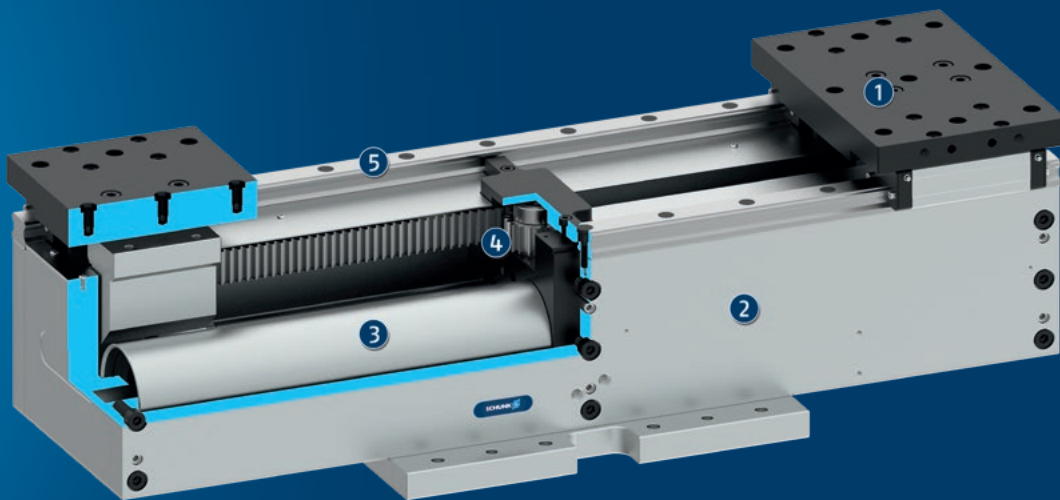


Hub pro Backe max.
400 mm

Funktionsbeschreibung

Durch Druckbeaufschlagung der gegenüberliegenden Kolben werden die jeweils durch einen Mitnehmer am Kolben geführten Grundbacken bewegt. Die Synchronisation des Backenhubes erfolgt durch ein

Ritzel-Zahnstangen-Prinzip.

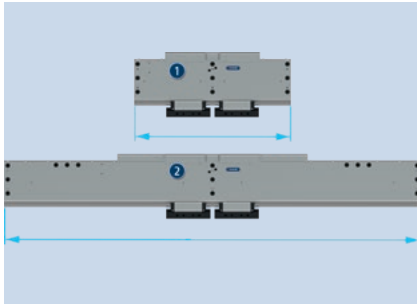


- ① **Grundbacke**
zur Adaption der werkstückspezifischen Greiferfinger
- ② **Gehäuse**
gewichtsoptimierte Konstruktion
- ③ **Antrieb**
zwei doppelt beaufschlagte Pneumatikzylinder

- ④ **Kinematik**
Ritzel-Zahnstangen-Prinzip für zentrisches Spannen, auch bei großen Hüben
- ⑤ **Profilschienenführung**
hochbelastbare, spielarme Grundbackenführung für große Fingerlängen

Detaillierte Funktionsbeschreibung

Individuell konfigurierbarer Hub



Der Hub pro Backe kann kundenindividuell zwischen 100 mm und 400 mm pro Backe millimetergenau konfiguriert werden.

- ① Variante mit 100 mm Hub pro Backe
- ② Variante mit 400 mm Hub pro Backe

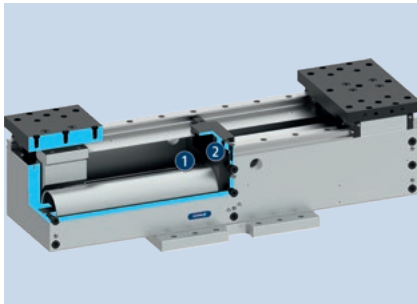
Fingerversion



Der Greifer ist in zwei Fingerversionen verfügbar. Neben der Basis-Variante für kurze Fingerlängen kann für entsprechende Anwendungen auch eine Variante mit langer Fingerlänge konfiguriert werden.

- ① Kurze Fingerlänge mit zwei Führungswagen pro Grundbacke
- ② Lange Fingerlänge mit vier Führungswagen pro Grundbacke

Synchronisation



Der Greifer ist als Synchron- und Asynchronvariante sowie als Variante ohne Synchronisation konfigurierbar. Bei der Synchron-Variante werden die beiden Grundbacken gemeinsam angesteuert und sind durch die Ritzel-Zahnstangen-Kinematik synchronisiert. Die Variante ohne Synchronisation ermöglicht das gemeinsame Ansteuern der beiden Grundbacken, wobei die Bewegung dieser nicht synchronisiert ist. Mit der Asynchron-Variante ist es möglich die beiden Grundbacken unabhängig und getrennt voneinander anzusteuern.

- ① Ohne Ritzel
- ② Verschlossene Bohrungen zur individuellen Ansteuerung der Greiferbacken

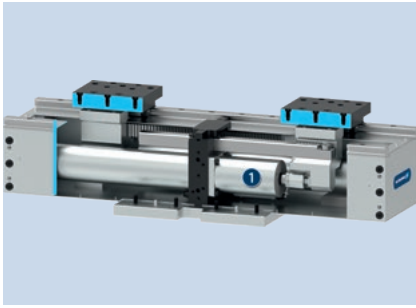
Befestigung des Greifers



Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

- ① Ohne Adapterplatte (bitte beachten Sie die Montagehinweise)
- ② Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)
- ③ Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)
- ④ Adapterplatte komplett für Anschraubung nach EN ISO 9409

Positionsklemmung



Die Positionsklemmung ermöglicht die Klemmung der Grundbackenposition im energielosen Zustand.

- ① Jeweils ein Klemmelement, inkl. Abfrage über einen Magnetschalter, klemmt die Kolbenstange des Antriebskolben zur zuverlässigen Positionsklemmung

Druckerhaltungsventil



Vormontiertes Druckerhaltungsventil (inkl. Verschlauchung) zur temporären Kraft und Positionserhaltung bei Druckausfall.

- ① SDV-P 10-E inkl. Verschlauchung

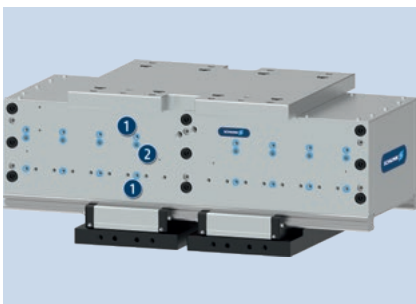
Hubbegrenzung



Der Greifer kann optional mit einer Hubbegrenzung ausgestattet werden. Mit frei positionierbaren Endanschlägen kann der Hub des Greifers anwendungs- bzw. werkstückspezifisch begrenzt werden. Es kann wahlweise die Öffnungs- oder Schließrichtung oder beide Richtungen begrenzt werden.

- ① Frei positionierbare Endanschläge
- ② An der Grundbacke montierter Anschlag

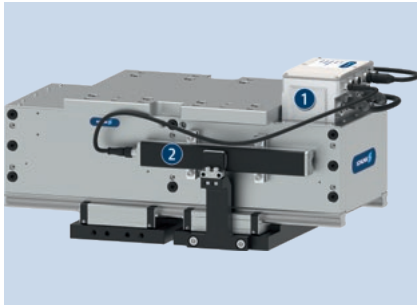
Seitliche Befestigungsmöglichkeiten



Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen.

- ① Anschlussgewinde für Zusatzaufbau
- ② Passung für Zentrierstift

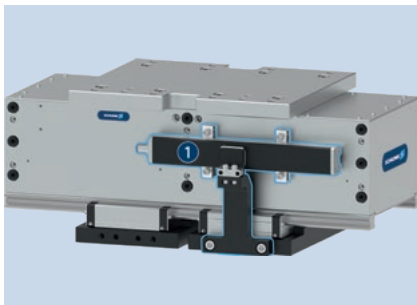
Pneumatische Positioniereinheit



Die vormontierte PPD (Pneumatische Positioniereinheit) ermöglicht das flexible Ansteuern des PLG via IO-Link. Zusammen mit dem induktiven Positionsmesssystem ist ein freies Positionieren, sowie die Greifkraft- und Geschwindigkeitseinstellung des PLG möglich.

- ① Pneumatische Positioniereinheit PPD
- ② Induktives Positionsmesssystem

Induktives Positionsmesssystem



Die Option "induktives Positionsmesssystem" ermöglicht es den gesamten Hub des Greifers analog abzufragen.

- ① Anbausatz für induktives Positionsmesssystem

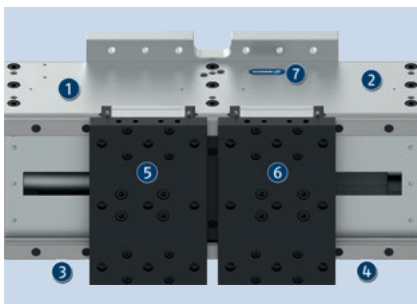
Anbausatz für induktive Näherungsschalter



Durch den externen Anbau von bis zu zehn induktiven Näherungsschaltern an bis zu vier Greiferseiten können entsprechend viele Positionen abgefragt werden.

- ① Montierter Anbausatz für induktive Näherungsschalter (inkl. C-Schiene zur Montage der Sensorhalter, Sensorhaltern in ausgewählter Stückzahl sowie Montagematerial)
- ② Induktiver Näherungsschalter IN 80

Positionen der Option



Zahlreiche Optionen (wie bspw. die Abfrage mit induktiven Näherungsschaltern) können sowohl an der Vorderseite (Position 1.X) als auch an der Rückseite (Position 2.X) des Greifers platziert werden. Im Bild sehen Sie die vier möglichen Positionen.

- ① Position 1.1
- ② Position 1.2
- ③ Position 2.1
- ④ Position 2.2
- ⑤ Grundbacke 1
- ⑥ Grundbacke 2
- ⑦ Typenschild mit gravierter Identnummer

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Gehäusematerial: Aluminiumlegierung

Grundbackenmaterial: hochfestes Aluminium, harteloxiert

Gewährleistung: 12 Monate

Lieferumfang: Zentrierhülsen für die Fingerbefestigung, Befestigungsmaterial für die Greiferbefestigung bei Varianten mit AKO EN ISO... , Montageanleitung (Betriebsanleitung mit Einbauerklärung online verfügbar).

Greifkraft: ist die arithmetische Summe der an jeder Backe wirkenden Einzelkraft, im Abstand P (siehe Zeichnung)

Fingerlänge: wird ab derselben Bezugsfläche wie der Abstand P in Richtung der Hauptachse gemessen. Die maximal zulässige Fingerlänge gilt bis zum Erreichen des Nennbetriebsdrucks. Bei höheren Drücken ist die Fingerlänge proportional zum Nennbetriebsdruck zu verringern.

Wiederholgenauigkeit: ist definiert als Streuung der Endlage bei 100 aufeinanderfolgenden Hübten.

Schließ- und Öffnungszeiten: sind reine Bewegungszeiten der Grundbacken ohne anwendungsspezifische Greiferfinger. Ventilschaltzeiten, Befüllungszeiten oder SPS-Reaktionszeiten sind nicht enthalten und bei der Ermittlung von Zykluszeiten zu berücksichtigen.

Der Weg zum Online-Konfigurator: Der Konfigurator ist über die SCHUNK-Website oder über <https://schunk.com/de/de/konfigurator-plg> direkt abrufbar.

Haltekraft Positionsklemmung: beschreibt die Summe der Klemmkraft an den Kolbenstangen, der beiden verbauten Klemmelemente.

Anwendungsbeispiel

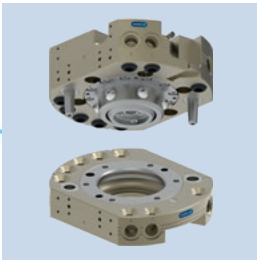
Greifeinheit zur Handhabung von Schaltschränken

- ❶ kundenspezifischer Großhubgreifer PLG
- ❷ lange Greiferfinger
- ❸ Schaltschrank



SCHUNK bietet mehr ...

Die folgenden Komponenten machen das Produkt noch produktiver – die passende Ergänzung für höchste Funktionalität, Flexibilität, Zuverlässigkeit und Prozesssicherheit.



Werkzeugwechsler



Druckerhaltungsventil



Induktiver Näherungsschalter



Ausgleichseinheit

① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter [schunk.com](https://www.schunk.com).

Optionen und spezielle Informationen

Lebensmittelkonforme Schmierung: Das Produkt enthält standardmäßig lebensmittelkonforme Schmierstoffe. Die Anforderungen der Norm EN 1672-2:2020 werden nicht vollumfänglich erfüllt. Die entsprechenden NSF-Zertifikate sind unter <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> mit Hilfe der Schmierstoffangaben in der Betriebsanleitung abrufbar. Komponenten wie beispielsweise Wälzlager, Linearführungen oder Stoßdämpfer sind nicht mit lebensmittelkonformen Schmierstoffen versehen.

Konfigurator für Großhubgreifer

SCHUNK verändert die Art und Weise, wie Greifer kundenspezifisch für genau Ihren Anwendungsfall konstruiert werden.

<https://schunk.com/de/de/konfigurator-plg>

In nur drei Schritten zum kundenspezifischen Großhubgreifer

Schritt 1: Greiferkonfiguration

inkl. Visualisierung der 3D-Vorschau in Echtzeit

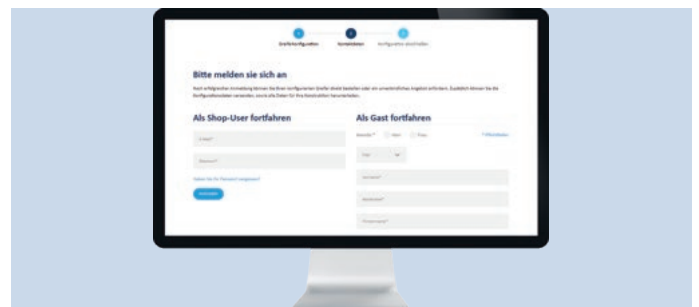
- Auswahl der Baugröße
- Konfiguration des Greiferhubs
- Auswahl der Variante (Fingervariante, Synchronisierung, Greiferbefestigung, ...)
- Auswahl der Optionen (Hubbegrenzung, Positionsabfrage, ...)



Schritt 2: Kontaktdaten

Online Log-in

- Log-in mit SCHUNK Shop-User-Zugang oder
- Log-in als Gast



Schritt 3: Konfiguration abschließen

CAD-Download, Angebot anfragen oder Bestellen des konfigurierten Greifers

- Anzahl Greifer festlegen
- Produkt direkt bestellen oder
- Angebot anfragen (um über gewohnte Bestellabläufe bei SCHUNK zu bestellen)
- Konfiguration als Link zusenden
- CAD-Daten herunterladen



Bestellbeispiel

	PLG	30	- 250	- 2	- SYN	- AKO	- KP1.1	- SDV-P1.1	- HBA	- SAB	- PPD1	- IPM1.1	- IN1.1/6	- INK 80-S
Bezeichnung PLG														
Baugröße 20/30/50/75/120														
Hub pro Backe 100 ... 400														
Fingerversion 1 = kurze Fingerlänge 2 = lange Fingerlänge														
Synchronisation SYN = Synchron OSY = ohne Synchronisation ASY = Asynchron														
Befestigung Greifer - = keine APL = Adapterplatte einteilig (Greiferseite) AKO = Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling) ISO80 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-80-6-M8 ISO100 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-100-6-M8. ISO125 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-125-6-M10 ISO160/M10 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-160-6-M10 ISO160/M12 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-160-11-M12 ISO200/M12 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-200-6-M12 ISO200/M16 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-200-12-M16 ISO250/M12 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-250-6-M12														
Positionsklemmung inkl. Abfrage - = keine KP1.1 = Positionsklemmung inkl. Abfrage (Kabelabgang an Position 1.1) KP2.2 = Positionsklemmung inkl. Abfrage (Kabelabgang an Position 2.2) KP1.1/2.2 = Positionsklemmung inkl. Abfrage (Kabelabgang an Position 1.1 und 2.2)														
Druckerhaltungsventil - = Nicht im Lieferumfang enthalten SDV-P1.1 = Druckerhaltungsventil SDV-P 10-E an Position 1.1 montiert SDV-P2.2 = Druckerhaltungsventil SDV-P 10-E an Position 2.2 montiert SDV-P1.1/2.2 = Druckerhaltungsventil SDV-P 10-E an Position 1.1 und 2.2 montiert														
Hubbegrenzung - = Nicht im Lieferumfang enthalten HBA = Hubbegrenzung in Richtung Öffnen HBI = Hubbegrenzung in Richtung Schließen HBA/HBI = Hubbegrenzung in Richtung Öffnen und Schließen														

Bestellbeispiel

PLG 30 - 250 - 2 - SYN - AKO - KP1.1 - SDV-P1.1 - HBA - SAB - PPD1 - IPM1.1 - IN1.1/6 - INK 80-S

seitliche Befestigungsmöglichkeit für Anbauteile

- = keine

SAB = seitliche Befestigungsmöglichkeit für Anbauteile

Pneumatische Positioniereinheit

- = Nicht im Lieferumfang enthalten

PPD1 = Pneumatische Positioniereinheit an Position 1 montiert (Abfrage GBA 1)

PPD2 = Pneumatische Positioniereinheit an Position 2 montiert (Abfrage GBA 2)

PPD1/2 = 2 Pneumatische Positioniereinheiten an Position 1 und Position 2 montiert (Abfrage GBA 1 und GBA 2)

Induktives Positionsmesssystem

- = Nicht im Lieferumfang enthalten

IPM1.1 = Induktives Positionsmesssystem an Position 1.1 montiert (Abfrage GBA 1)

IPM2.2 = Induktives Positionsmesssystem an Position 2.2 montiert (Abfrage GBA 2)

IPM1.1/2.2 = Induktives Positionsmesssystem an Position 1.1 und Position 2.2 montiert (Abfrage GBA 1 und GBA 2)

Anbausatz für induktive Näherungsschalter

- = Nicht im Lieferumfang enthalten

IN1.1/X = Anbausatz für X Sensoren an Position 1.1 montiert

IN1.2/X = Anbausatz für X Sensoren an Position 1.2 montiert

IN2.1/X = Anbausatz für X Sensoren an Position 2.1 montiert

IN2.2/X = Anbausatz für X Sensoren an Position 2.2 montiert

Induktive Sensoren

- = Nicht im Lieferumfang enthalten

IN 80-S-M8 = IN 80-S-M8 im Lieferumfang enthalten und montiert

IN 80-S-M12 = IN 80-S-M12 im Lieferumfang enthalten und montiert

INK 80-S = INK 80-S im Lieferumfang enthalten und montiert

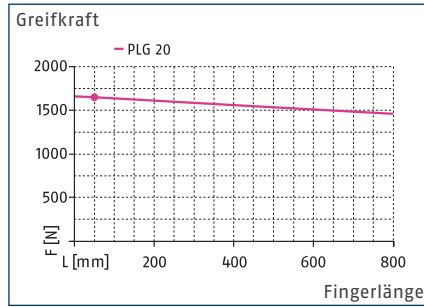
IN 80-O-M8 = IN 80-O-M8 im Lieferumfang enthalten und montiert

IN 80-O-M12 = IN 80-O-M12 im Lieferumfang enthalten und montiert

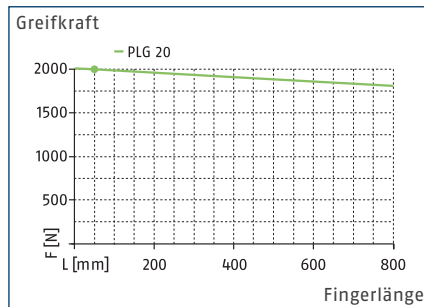
INK 80-O = INK 80-O im Lieferumfang enthalten und montiert



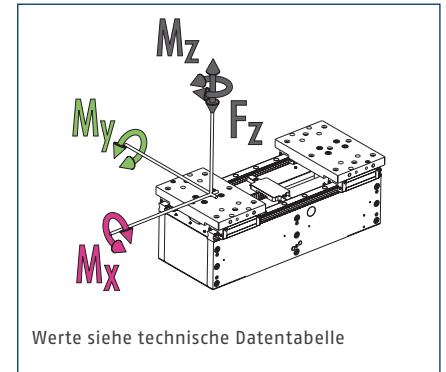
Greifkraft Außengreifen



Greifkraft Innengreifen



Max. Belastungen



① Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten. Bitte beachten Sie zusätzlich das Diagramm zu den Momentenbelastungen.

Technische Daten

Bezeichnung		PLG 20-XXX-1-SYN	PLG 20-XXX-1-ASY	PLG 20-XXX-1-OSY	PLG 20-XXX-2-SYN	PLG 20-XXX-2-ASY	PLG 20-XXX-2-OSY
Fingerversion		kurz	kurz	kurz	lang	lang	lang
Synchronisierung		Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation	Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation
Hub pro Backe min.	[mm]	100	100	100	100	100	100
Hub pro Backe max.	[mm]	400	400	400	400	400	400
Schließ-/Öffnungskraft	[N]	1650/2000	1650/2000	1650/2000	1650/2000	1650/2000	1650/2000
Eigenmasse*	[kg]	21.36	19.03	19.03	26.63	24.35	24.45
Zusatzmasse je 1 mm Hub**	[kg]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Min./Nenn-/max. Betriebsdruck	[bar]	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6
Schließ-/Öffnungszeit*	[s]	0.8/1	0.8/1	0.8/1	0.8/1	0.8/1	0.8/1
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	330	330	330	800	800	800
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	15	15	15	15	15	15
Schutzart IP		30	30	30	30	30	30
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
Haltekraft Positionsklemmung ***	[N]	1600	1600	1600	1600	1600	1600
Momente Mx max./My max./Mz max.*	[Nm]	136/413/154	136/413/154	136/413/154	195/590/220	195/590/220	195/590/220
Kräfte Fz max.	[N]	2000	2000	2000	2500	2500	2500

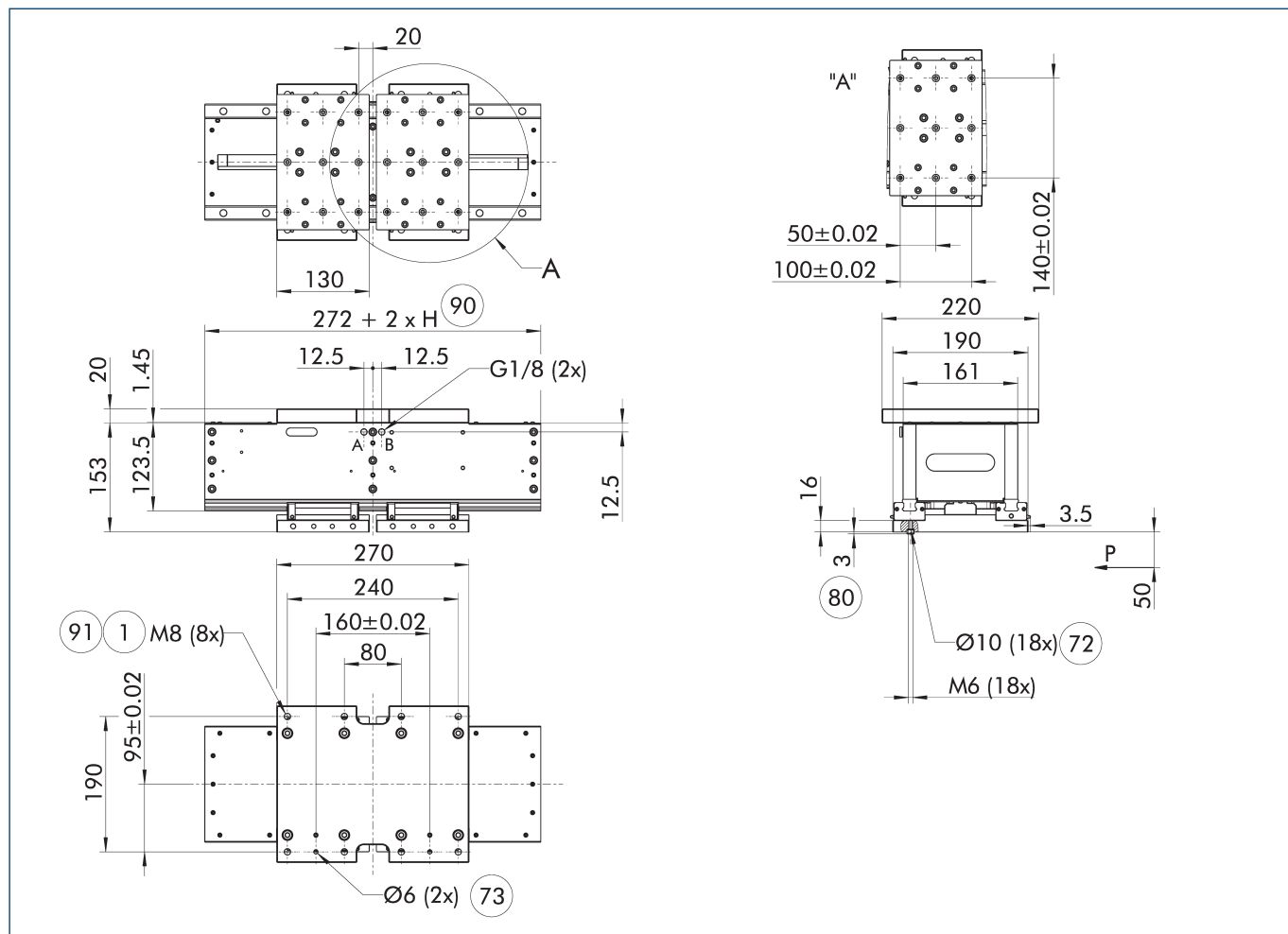
① Die vollständigen bzw. ergänzenden technischen Daten aller Kombinationsmöglichkeiten finden Sie im PDF-Datasheet im Anschluss an Ihre individuelle Konfiguration.

* *bezogen auf die dargestellte Basisvariante mit 100 mm Hub pro Backe ohne zusätzliche Optionen

** **bezogen auf die Basisvariante ohne zusätzliche Optionen

*** **bezogen auf die Variante mit Positionsklemmung

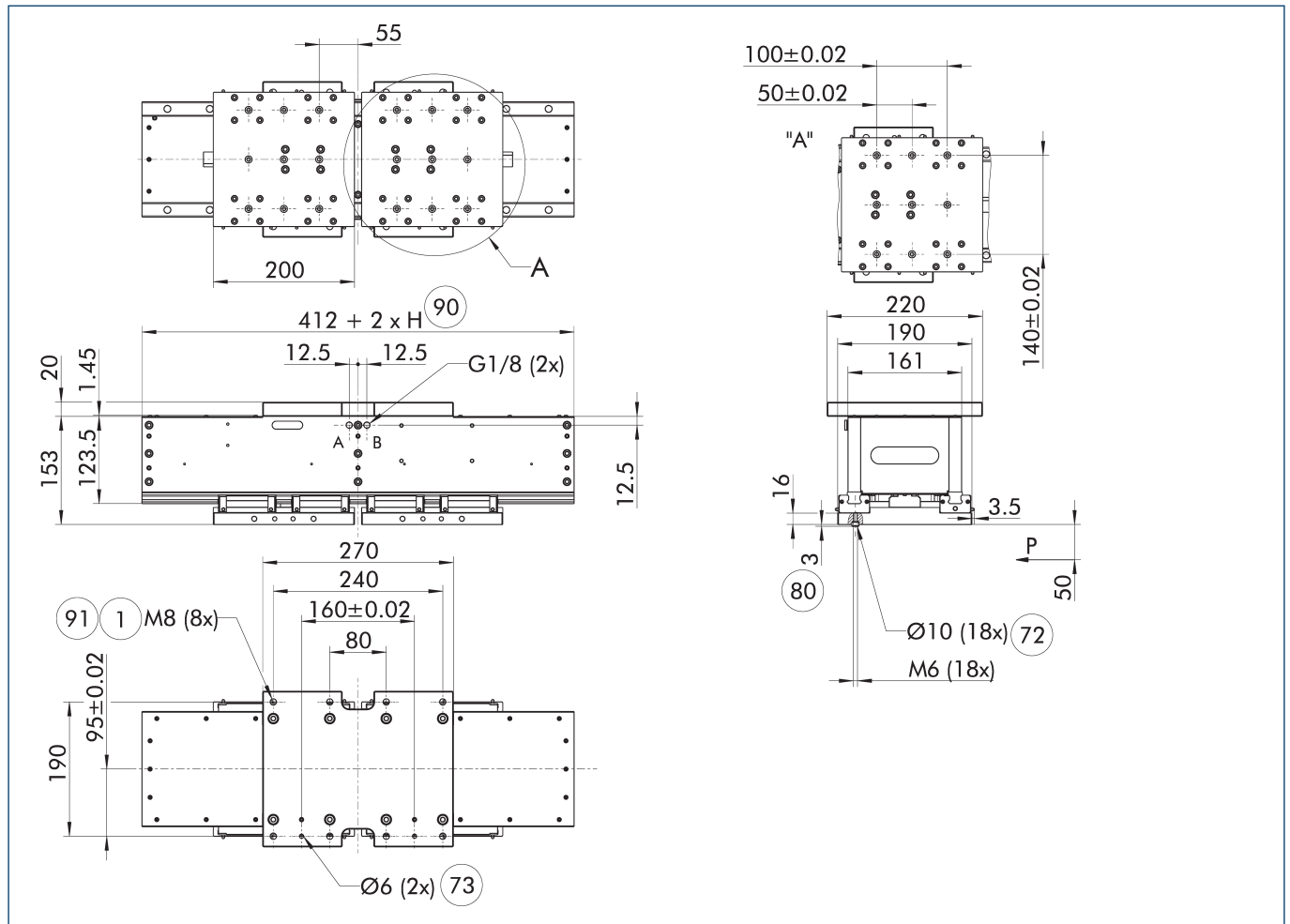
Hauptansicht PLG 20-...-1-...



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------------|--|
| A Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 Passung für Zentrierstift |
| B Hauptanschluss Greifer schließen | 80 Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| 1 Greiferanschluss | 90 Hub pro Backe |
| 72 Passung für Zentrierhülse | 91 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

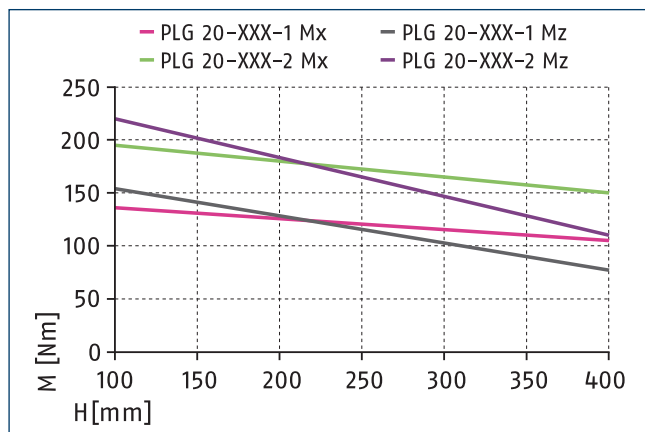
Hauptansicht PLG 20-...-2-...



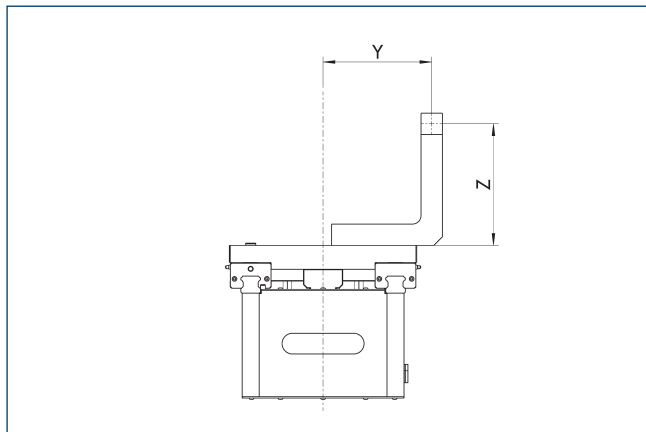
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------------|--|
| A Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 Passung für Zentrierstift |
| B Hauptanschluss Greifer schließen | 80 Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| 1 Greiferanschluss | 90 Hub pro Backe |
| 72 Passung für Zentrierhülse | 91 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

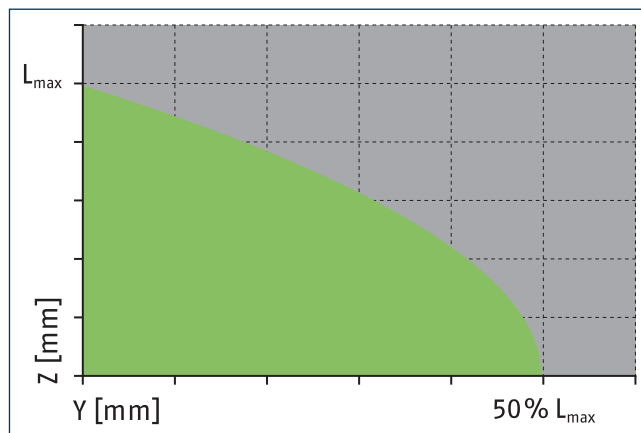
Momentenbelastung



Maximal zulässige Auskragung



Fingerversion: kurze Fingerlänge

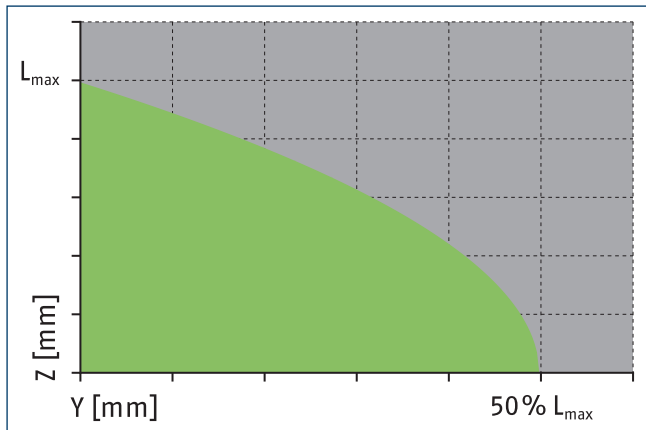


■ Zulässiger Bereich

■ Unzulässiger Bereich

L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Fingerversion: lange Fingerlänge

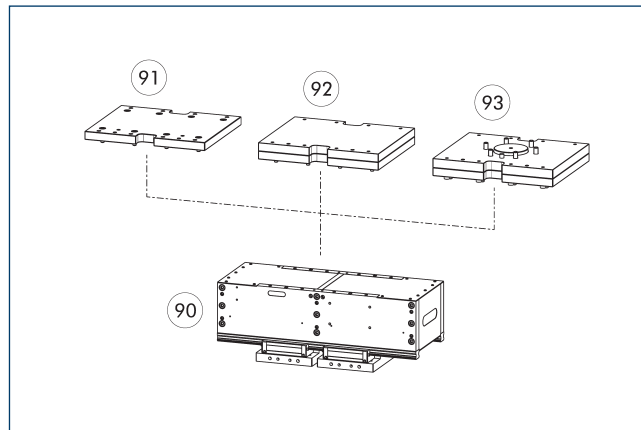


■ Zulässiger Bereich

■ Unzulässiger Bereich

L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Befestigung des Greifers



⑨① Ohne Adapterplatte (bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung)

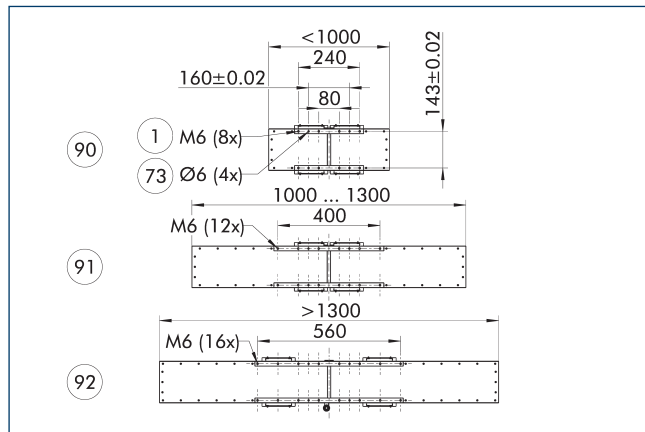
⑨② Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)

⑨③ Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)

⑨① Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)

Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

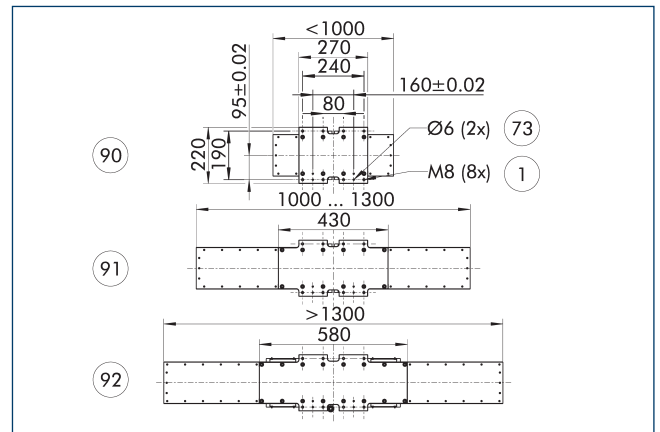
Befestigung des Greifers ohne Adapterplatte



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 999 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 1000 mm bis 1300 mm Greiferlänge
- ⑨③ Adapterplatte über 1300 mm Greiferlänge

① Bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung.

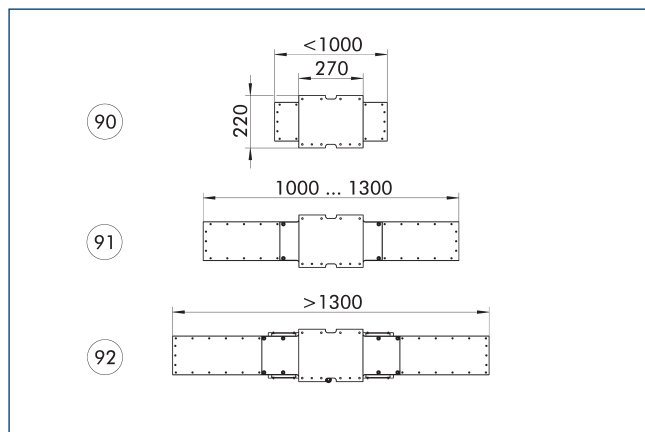
Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 999 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 1000 mm bis 1300 mm Greiferlänge
- ⑨③ Adapterplatte über 1300 mm Greiferlänge

Die mitgelieferte Adapterplatte beinhaltet bereits das Anschraubbild des Greifers, sowie die Schnittstelle zur zweiten Adapterplatte. Die zweite Adapterplatte muss kundenseitig hergestellt werden. Durch die Verwendung einer zweiteiligen Adapterplatte kann der Greifer auch von der Oberseite montiert und befestigt werden.

Zweiteilige Adapterplatte

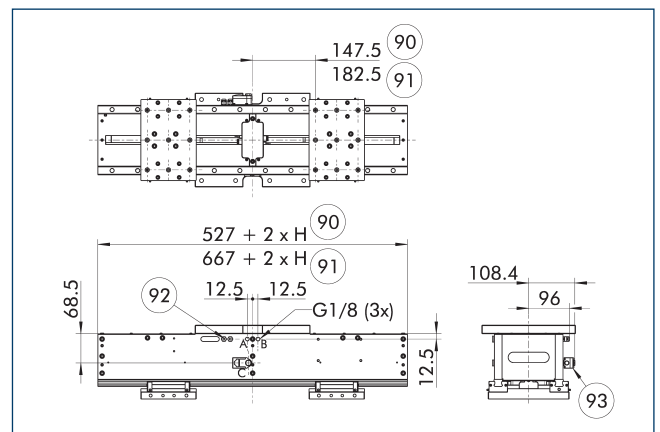


- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 999 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 1000 mm bis 1300 mm Greiferlänge
- ⑨③ Adapterplatte über 1300 mm Greiferlänge

Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)“ kann das Anschraubbild der Kundenschnittstelle in die blanke zweite Adapterplatte eingebracht werden. Der Aufwand beim Kunden ist so auf ein Minimum reduziert. Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)“ ist in der roboterseitigen Adapterplatte ein Flansch nach EN ISO 9409 enthalten.

① In der Zeichnung ist der Rohling dargestellt. Die möglichen Anschraubbilder nach EN ISO 9409 können Sie dem Konfigurator entnehmen.

Positionsklemmung

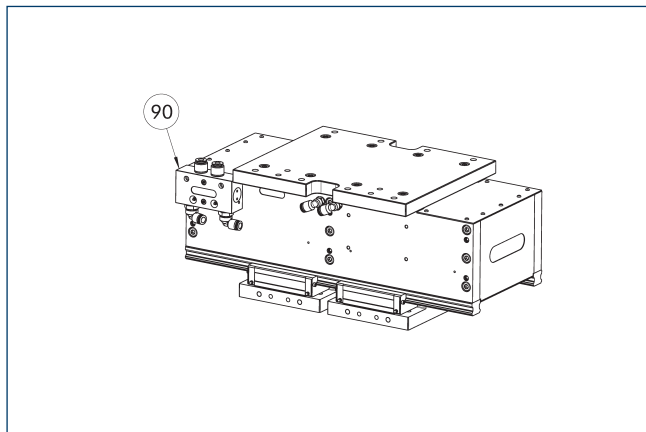


- ⑨① bei Variante „kurze Fingerlänge“
- ⑨② bei Variante „lange Fingerlänge“
- ⑨③ Abfrage der Klemmelemente
- ⑨④ Hauptanschluss der Positionsklemmung inkl. Schnellentlüftungsventil

Die Positionsklemmung ermöglicht die Klemmung der Grundbackenposition im energielosen Zustand. Jeweils ein Klemmelement, inkl. Abfrage über einen Magnetschalter, klemmt die Kolbenstange des Antriebskolbens zur zuverlässigen Positionsklemmung. Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Varianten mit Positionsklemmung im Vergleich zu den in der Hauptansicht dargestellten Varianten ohne Positionsklemmung.

① Nähere Informationen zum Magnetschalter finden Sie in der Montage- und Betriebsanleitung.

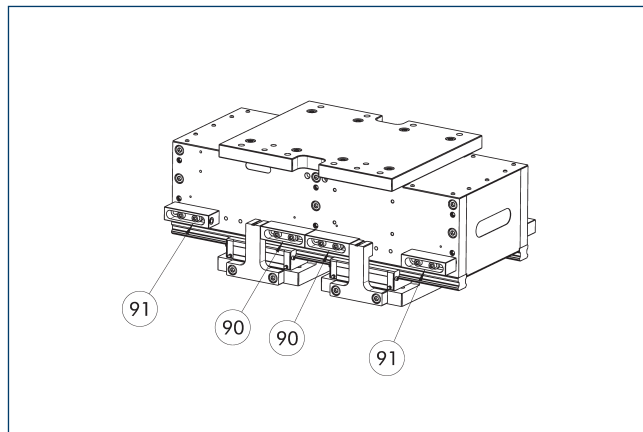
Druckerhaltungsventil



90 Druckerhaltungsventil SDV-P

Vormontiertes Druckerhaltungsventil (inkl. Verschlauchung) zur temporären Kraft und Positionserhaltung bei Druckausfall.

Hubbegrenzung

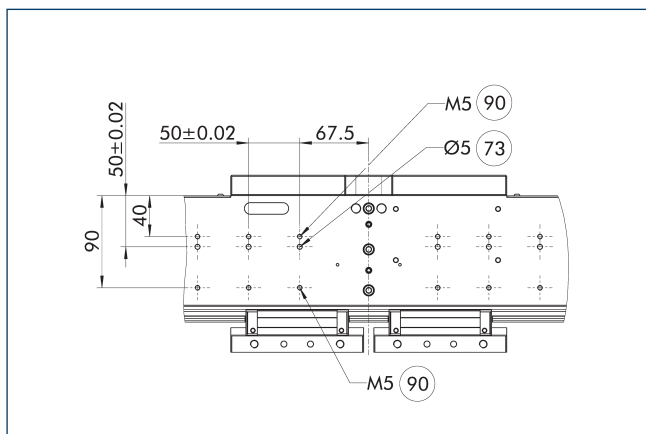


90 Hubbegrenzung in Schließrichtung

91 Hubbegrenzung in Öffnungsrichtung

Der Greifer kann optional mit einer Hubbegrenzung ausgestattet werden. Mit frei positionierbaren Endanschlägen kann der Hub des Greifers anwendungs- bzw. werkstückspezifisch begrenzt werden. Es kann wahlweise die Öffnungs- oder Schließrichtung oder beide Richtungen begrenzt werden.

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten

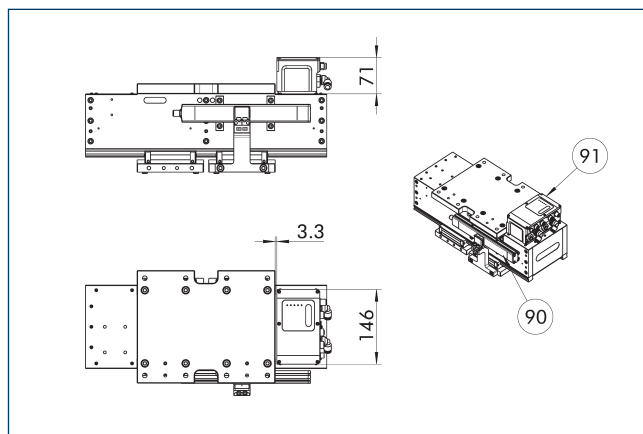


73 Passung für Zentrierstift

90 Gewinde

Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

Pneumatische Positioniereinheit



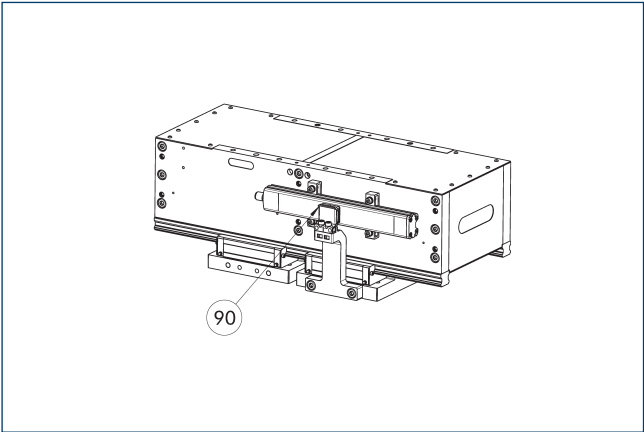
90 Pneumatische Positioniereinheit PPD

91 Induktives Positionsmesssystem

Die Option Pneumatische Positioniereinheit kann nur in Kombination mit der Option Induktives Positionsmesssystem ausgewählt werden

① Weitere Abmessungen entnehmen sie bitte dem Online-Konfigurator unter <https://schunk.com/de/de/konfigurator-plg>

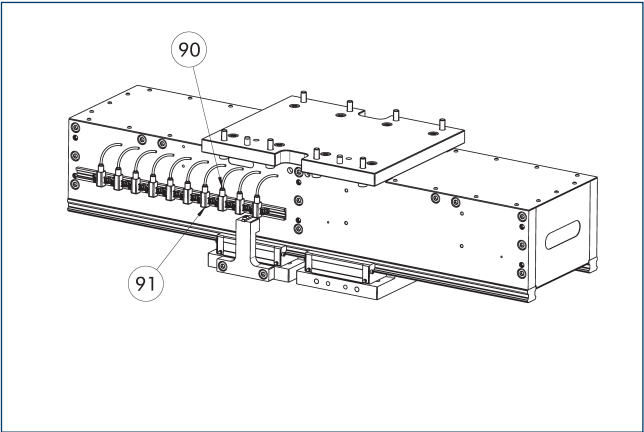
Induktives Positionsmesssystem



90 Induktives Positionsmesssystem

Die Option "induktives Positionsmesssystem" ermöglicht es den gesamten Hub des Greifers analog abzufragen.

Induktive Näherungsschalter



90 Induktiver Näherungsschalter 91 Anbauleiste inkl. Halter für induktive Näherungsschalter

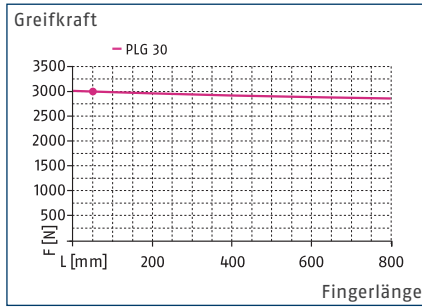
Die Sensoren können direkt im Konfigurator ausgewählt und bestellt werden. Diese werden dann am Greifer vormontiert. Alternativ können die Sensoren als Ersatzteil und weiteres Zubehör (z.B. Kabelverlängerungen, Sensorverteiler etc.) anhand der folgenden Identnummer separat bestellt werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 80-O-M12	0301588	
IN 80-O-M8	0301488	
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-O	0301551	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

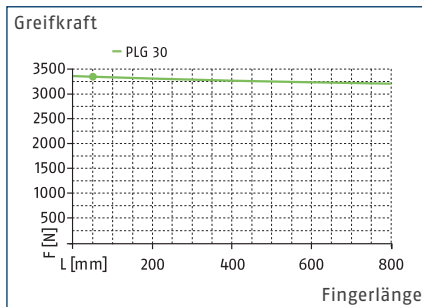
① Zur Abfrage zweier Positionen werden pro Einheit zwei Sensoren benötigt. Optional erhältlich sind Verlängerungskabel oder Sensor-Verteiler. Weitere Produktvarianten des Sensors, zusätzliche Informationen und technische Daten finden sich im Katalogkapitel des Sensors.



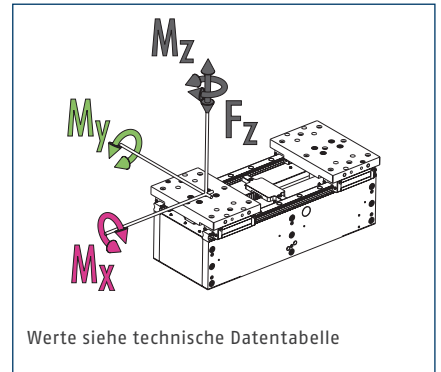
Greifkraft Außengreifen



Greifkraft Innengreifen



Max. Belastungen



① Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten. Bitte beachten Sie zusätzlich das Diagramm zu den Momentenbelastungen.

Technische Daten

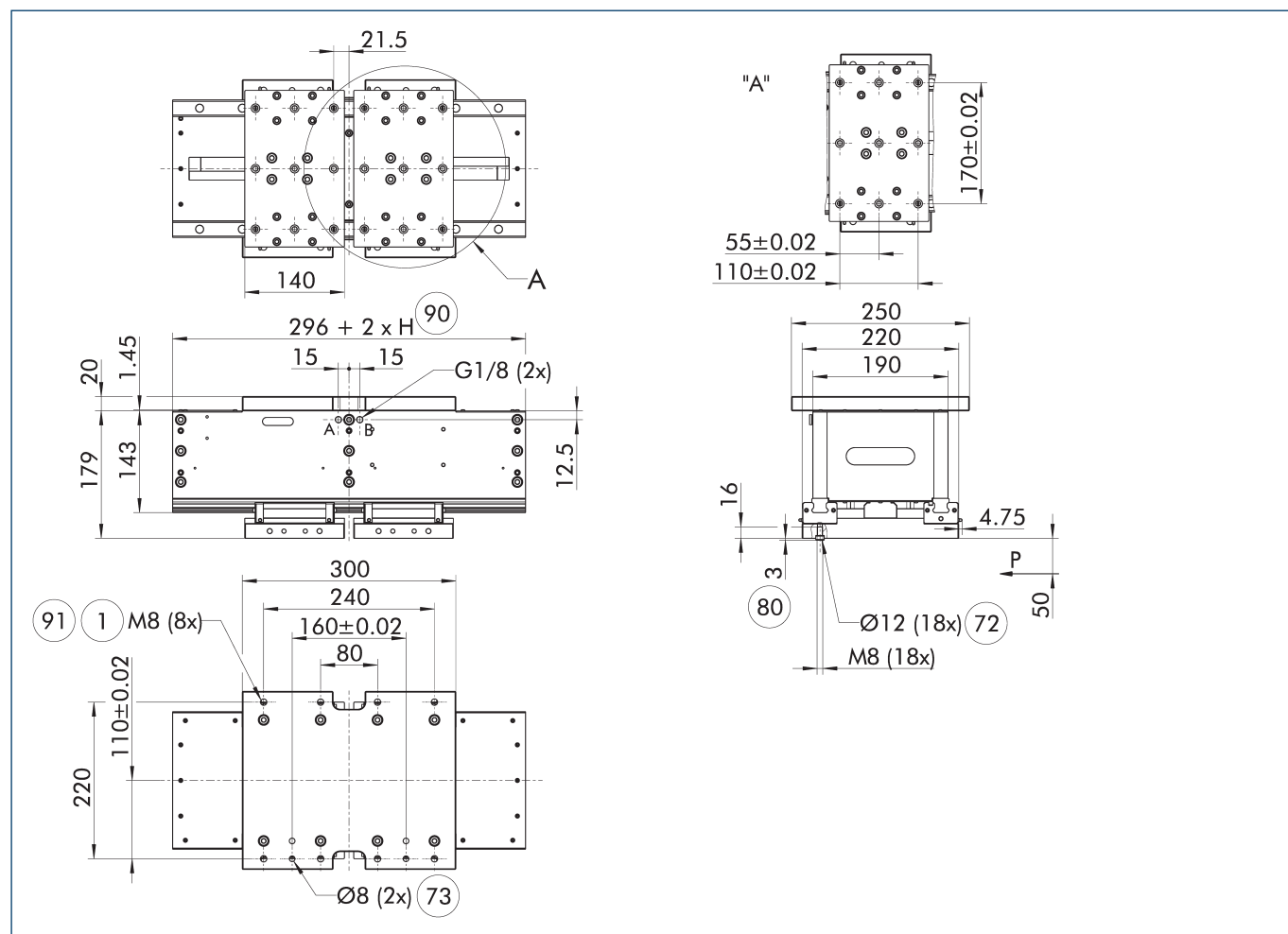
Bezeichnung		PLG 30-XXX-1-SYN	PLG 30-XXX-1-ASY	PLG 30-XXX-1-OSY	PLG 30-XXX-2-SYN	PLG 30-XXX-2-ASY	PLG 30-XXX-2-OSY
Fingerversion		kurz	kurz	kurz	lang	lang	lang
Synchronisierung		Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation	Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation
Hub pro Backe min.	[mm]	100	100	100	100	100	100
Hub pro Backe max.	[mm]	400	400	400	400	400	400
Schließ-/Öffnungskraft	[N]	3000/3350	3000/3350	3000/3350	3000/3350	3000/3350	3000/3350
Eigenmasse*	[kg]	29.84	27.46	27.46	40.58	38.29	38.29
Zusatzmasse je 1 mm Hub**	[kg]	0.062	0.062	0.062	0.062	0.062	0.062
Min./Nenn-/max. Betriebsdruck	[bar]	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6
Schließ-/Öffnungszeit*	[s]	0.8/1	0.8/1	0.8/1	0.8/1	0.8/1	0.8/1
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	350	350	350	800	800	800
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	20	20	20	20	20	20
Schutzart IP		30	30	30	30	30	30
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
Haltekraft Positionsklemmung ***	[N]	3000	3000	3000	3000	3000	3000
Momente Mx max./My max./Mz max.*	[Nm]	190/662/245	190/662/245	190/662/245	273/945/350	273/945/350	273/945/350
Kräfte Fz max.	[N]	3200	3200	3200	4000	4000	4000

① Die vollständigen bzw. ergänzenden technischen Daten aller Kombinationsmöglichkeiten finden Sie im PDF-Datasheet im Anschluss an Ihre individuelle Konfiguration.

* *bezogen auf die dargestellte Basisvariante mit 100 mm Hub pro Backe ohne zusätzliche Optionen

** **bezogen auf die Basisvariante ohne zusätzliche Optionen

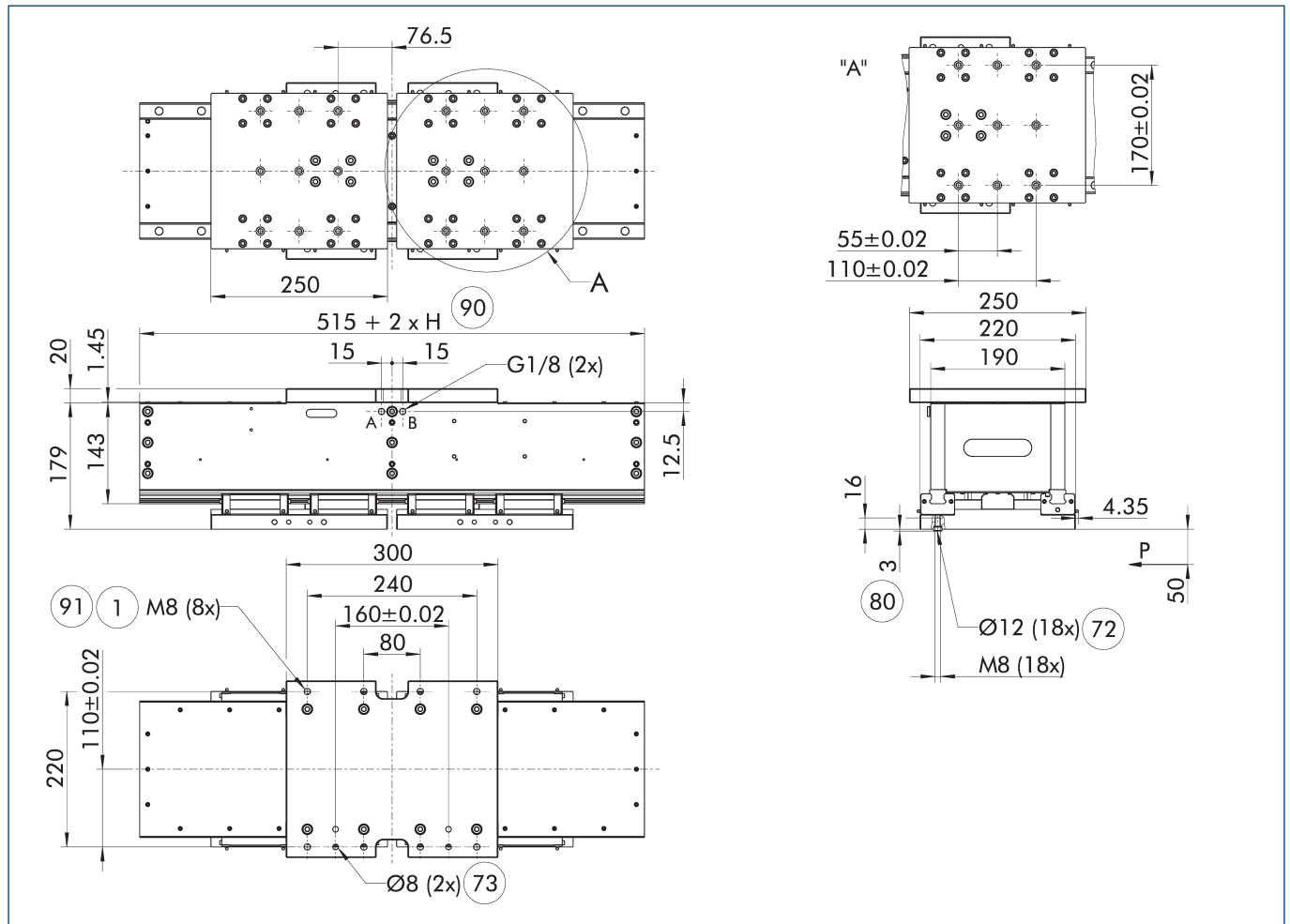
*** **bezogen auf die Variante mit Positionsklemmung

Hauptansicht PLG 30-...-1-...


Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | | | |
|----|----------------------------------|----|---|
| A | Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 | Passung für Zentrierstift |
| B | Hauptanschluss Greifer schließen | 80 | Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| 1 | Greiferanschluss | 90 | Hub pro Backe |
| 72 | Passung für Zentrierhülse | 91 | Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

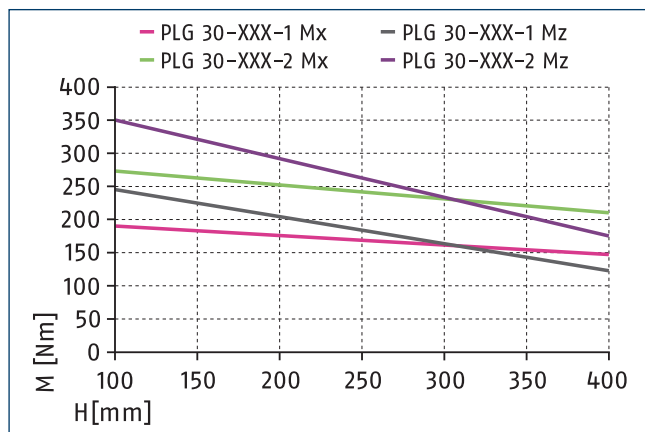
Hauptansicht PLG 30-...-2-...

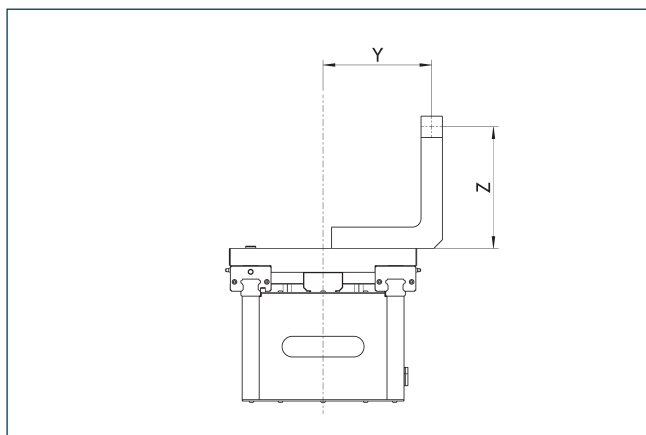
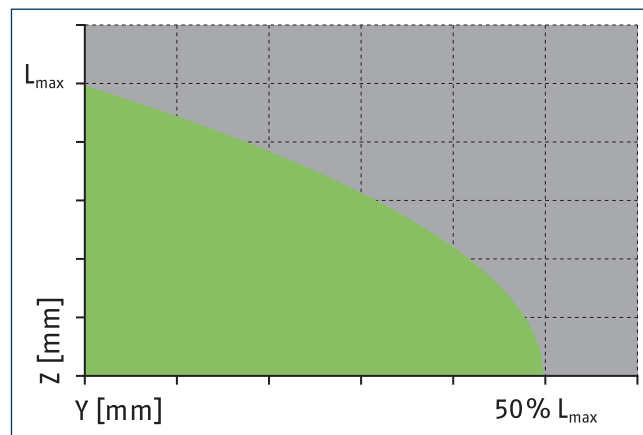


Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------------|--|
| A Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 Passung für Zentrierstift |
| B Hauptanschluss Greifer schließen | 80 Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| 1 Greiferanschluss | 90 Hub pro Backe |
| 72 Passung für Zentrierhülse | 91 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Momentenbelastung

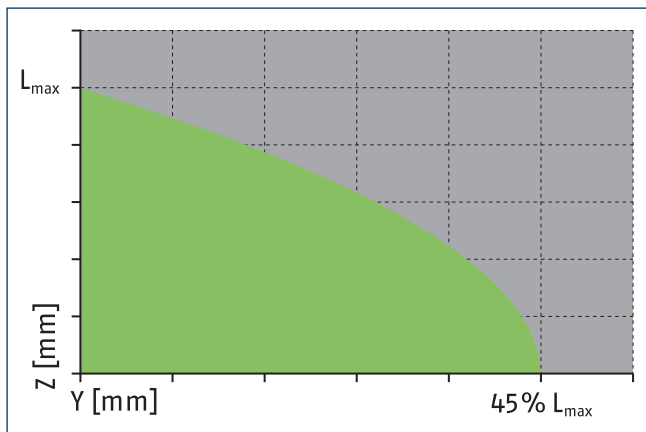


Maximal zulässige Auskragung

Fingerversion: kurze Fingerlänge


■ Zulässiger Bereich

■ Unzulässiger Bereich

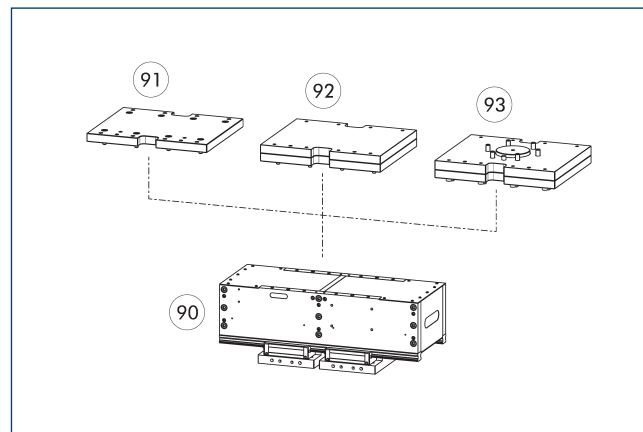
L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Fingerversion: lange Fingerlänge


■ Zulässiger Bereich

■ Unzulässiger Bereich

L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Befestigung des Greifers


⑨① Ohne Adapterplatte (bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung)

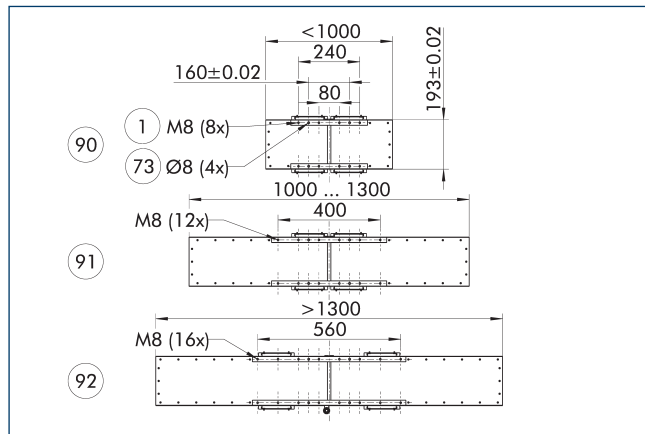
⑨② Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)

⑨③ Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)

⑨① Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)

Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

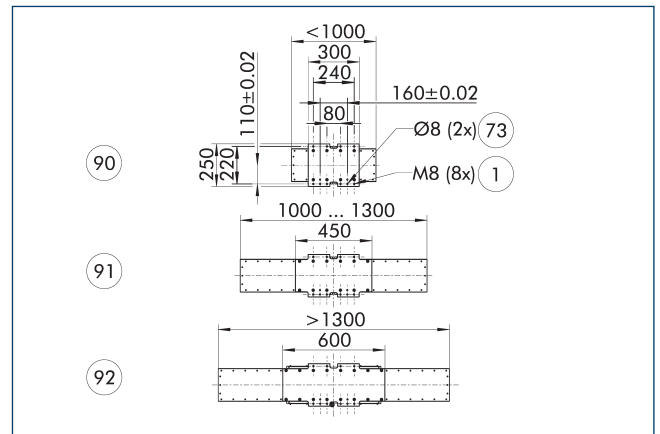
Befestigung des Greifers ohne Adapterplatte



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑩ Adapterplatte bis einschließlich 999 mm Greiferlänge
- ⑨① Adapterplatte zwischen 1000 mm bis 1300 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1300 mm Greiferlänge

① Bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung.

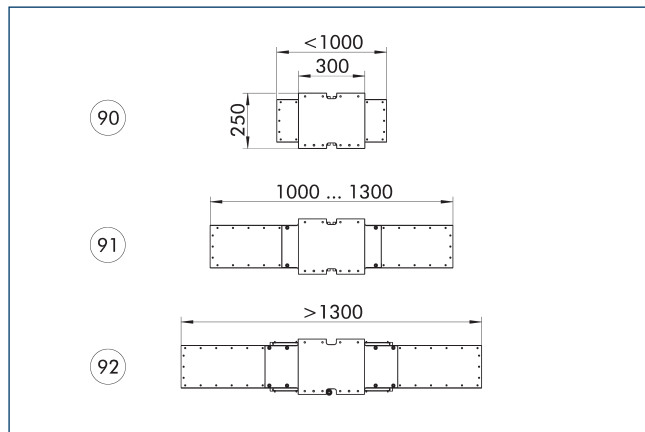
Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑩ Adapterplatte bis einschließlich 999 mm Greiferlänge
- ⑨① Adapterplatte zwischen 1000 mm bis 1300 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1300 mm Greiferlänge

Die mitgelieferte Adapterplatte beinhaltet bereits das Anschraubbild des Greifers, sowie die Schnittstelle zur zweiten Adapterplatte. Die zweite Adapterplatte muss kundenseitig hergestellt werden. Durch die Verwendung einer zweiteiligen Adapterplatte kann der Greifer auch von der Oberseite montiert und befestigt werden.

Zweiteilige Adapterplatte

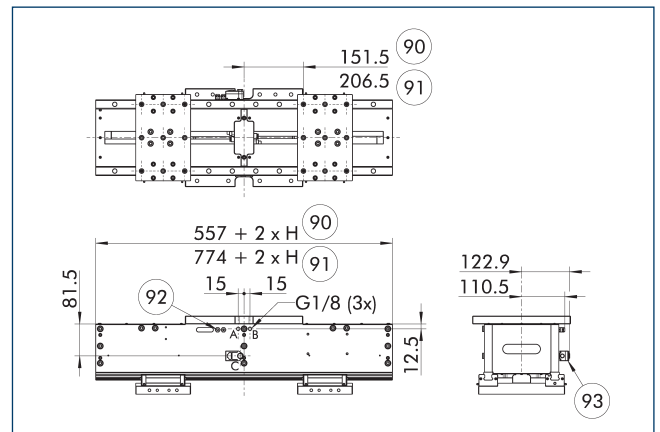


- ⑨⑩ Adapterplatte bis einschließlich 999 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1300 mm Greiferlänge
- ⑨① Adapterplatte zwischen 1000 mm bis 1300 mm Greiferlänge

Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)“ kann das Anschraubbild der Kundenschnittstelle in die blanke zweite Adapterplatte eingebracht werden. Der Aufwand beim Kunden ist so auf ein Minimum reduziert. Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)“ ist in der roboterseitigen Adapterplatte ein Flansch nach EN ISO 9409 enthalten.

① In der Zeichnung ist der Rohling dargestellt. Die möglichen Anschraubbilder nach EN ISO 9409 können Sie dem Konfigurator entnehmen.

Positionsklemmung

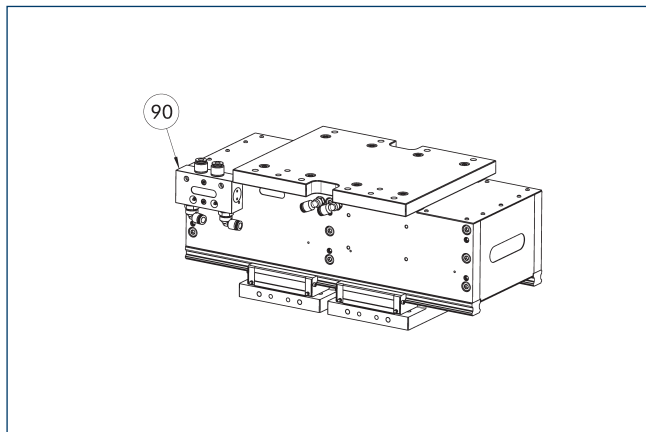


- ⑨⑩ bei Variante „kurze Fingerlänge“
- ⑨② Abfrage der Klemmelemente
- ⑨① bei Variante „lange Fingerlänge“
- ⑨③ Hauptanschluss der Positionsklemmung inkl. Schnellentlüftungsventil

Die Positionsklemmung ermöglicht die Klemmung der Grundbackenposition im energielosen Zustand. Jeweils ein Klemmelement, inkl. Abfrage über einen Magnetschalter, klemmt die Kolbenstange des Antriebskolbens zur zuverlässigen Positionsklemmung. Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Varianten mit Positionsklemmung im Vergleich zu den in der Hauptansicht dargestellten Varianten ohne Positionsklemmung.

① Nähere Informationen zum Magnetschalter finden Sie in der Montage- und Betriebsanleitung.

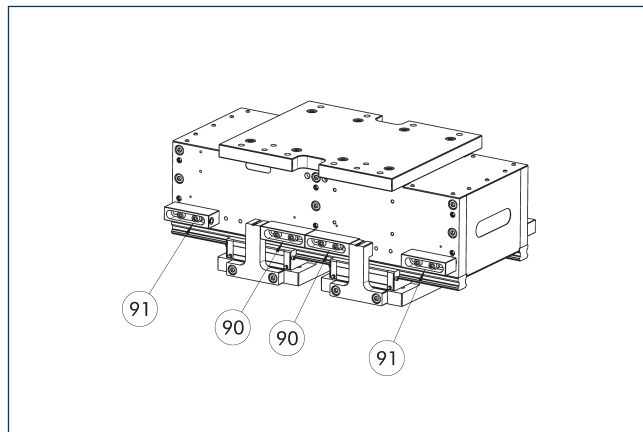
Druckerhaltungsventil



90 Druckerhaltungsventil SDV-P

Vormontiertes Druckerhaltungsventil (inkl. Verschlauchung) zur temporären Kraft und Positionserhaltung bei Druckausfall.

Hubbegrenzung

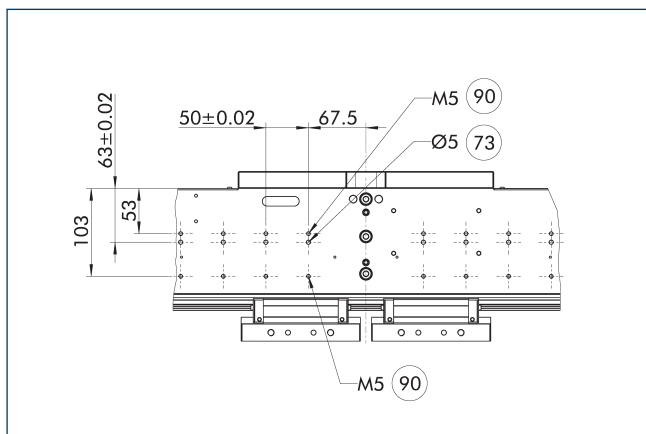


90 Hubbegrenzung in Schließrichtung

91 Hubbegrenzung in Öffnungsrichtung

Der Greifer kann optional mit einer Hubbegrenzung ausgestattet werden. Mit frei positionierbaren Endanschlägen kann der Hub des Greifers anwendungs- bzw. werkstückspezifisch begrenzt werden. Es kann wahlweise die Öffnungs- oder Schließrichtung oder beide Richtungen begrenzt werden.

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten

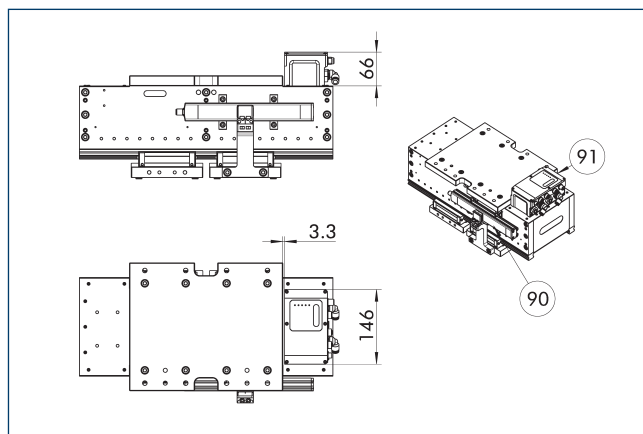


73 Passung für Zentrierstift

90 Gewinde

Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

Pneumatische Positioniereinheit



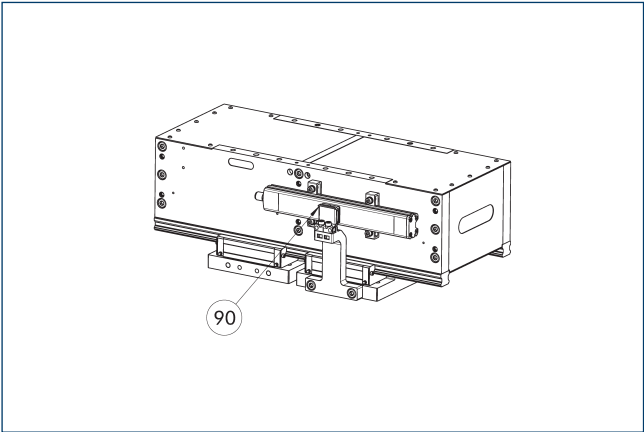
90 Pneumatische Positioniereinheit PPD

91 Induktives Positionsmesssystem

Die Option Pneumatische Positioniereinheit kann nur in Kombination mit der Option Induktives Positionsmesssystem ausgewählt werden

① Weitere Abmessungen entnehmen sie bitte dem Online-Konfigurator unter <https://schunk.com/de/de/konfigurator-plg>

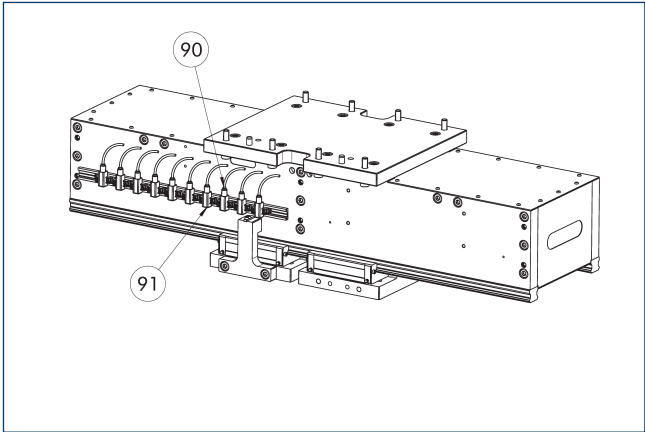
Induktives Positionsmesssystem



90 Induktives Positionsmesssystem

Die Option "induktives Positionsmesssystem" ermöglicht es den gesamten Hub des Greifers analog abzufragen.

Induktive Näherungsschalter



90 Induktiver Näherungsschalter 91 Anbauleiste inkl. Halter für induktive Näherungsschalter

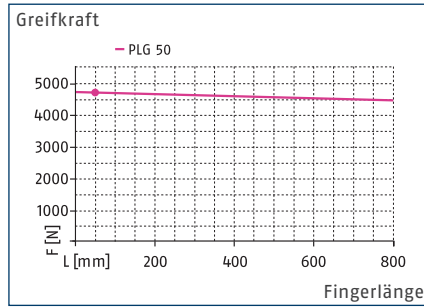
Die Sensoren können direkt im Konfigurator ausgewählt und bestellt werden. Diese werden dann am Greifer vormontiert. Alternativ können die Sensoren als Ersatzteil und weiteres Zubehör (z.B. Kabelverlängerungen, Sensorverteiler etc.) anhand der folgenden Identnummer separat bestellt werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 80-O-M12	0301588	
IN 80-O-M8	0301488	
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-O	0301551	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

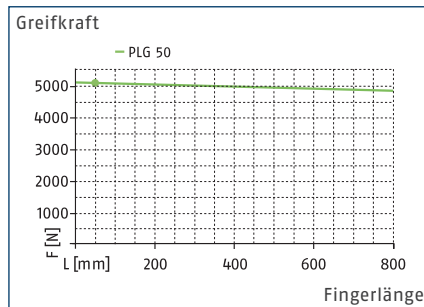
① Zur Abfrage zweier Positionen werden pro Einheit zwei Sensoren benötigt. Optional erhältlich sind Verlängerungskabel oder Sensor-Verteiler. Weitere Produktvarianten des Sensors, zusätzliche Informationen und technische Daten finden sich im Katalogkapitel des Sensors.



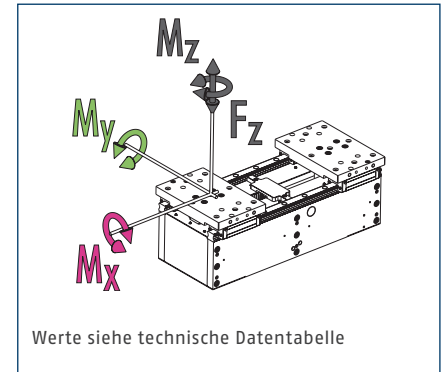
Greifkraft Außengreifen



Greifkraft Innengreifen



Max. Belastungen



① Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten. Bitte beachten Sie zusätzlich das Diagramm zu den Momentenbelastungen.

Technische Daten

Bezeichnung		PLG 50-XXX-1-SYN	PLG 50-XXX-1-ASY	PLG 50-XXX-1-OSY	PLG 50-XXX-2-SYN	PLG 50-XXX-2-ASY	PLG 50-XXX-2-OSY
Fingerversion		kurz	kurz	kurz	lang	lang	lang
Synchronisierung		Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation	Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation
Hub pro Backe min.	[mm]	100	100	100	100	100	100
Hub pro Backe max.	[mm]	400	400	400	400	400	400
Schließ-/Öffnungskraft	[N]	4750/5100	4750/5100	4750/5100	4750/5100	4750/5100	4750/5100
Eigenmasse*	[kg]	45.27	42.22	42.22	61.1	58.04	58.04
Zusatzmasse je 1 mm Hub**	[kg]	0.079	0.079	0.079	0.079	0.079	0.079
Min./Nenn-/max. Betriebsdruck	[bar]	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6
Schließ-/Öffnungszeit*	[s]	1/1.3	1/1.3	1/1.3	1/1.3	1/1.3	1/1.3
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	365	365	365	800	800	800
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	25	25	25	25	25	25
Schutzart IP		30	30	30	30	30	30
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
Haltekraft Positionsklemmung ***	[N]	4200	4200	4200	4200	4200	4200
Momente Mx max./My max./Mz max.*	[Nm]	250/910/350	250/910/350	250/910/350	357/1300/500	357/1300/500	357/1300/500
Kräfte Fz max.	[N]	4000	4000	4000	5000	5000	5000

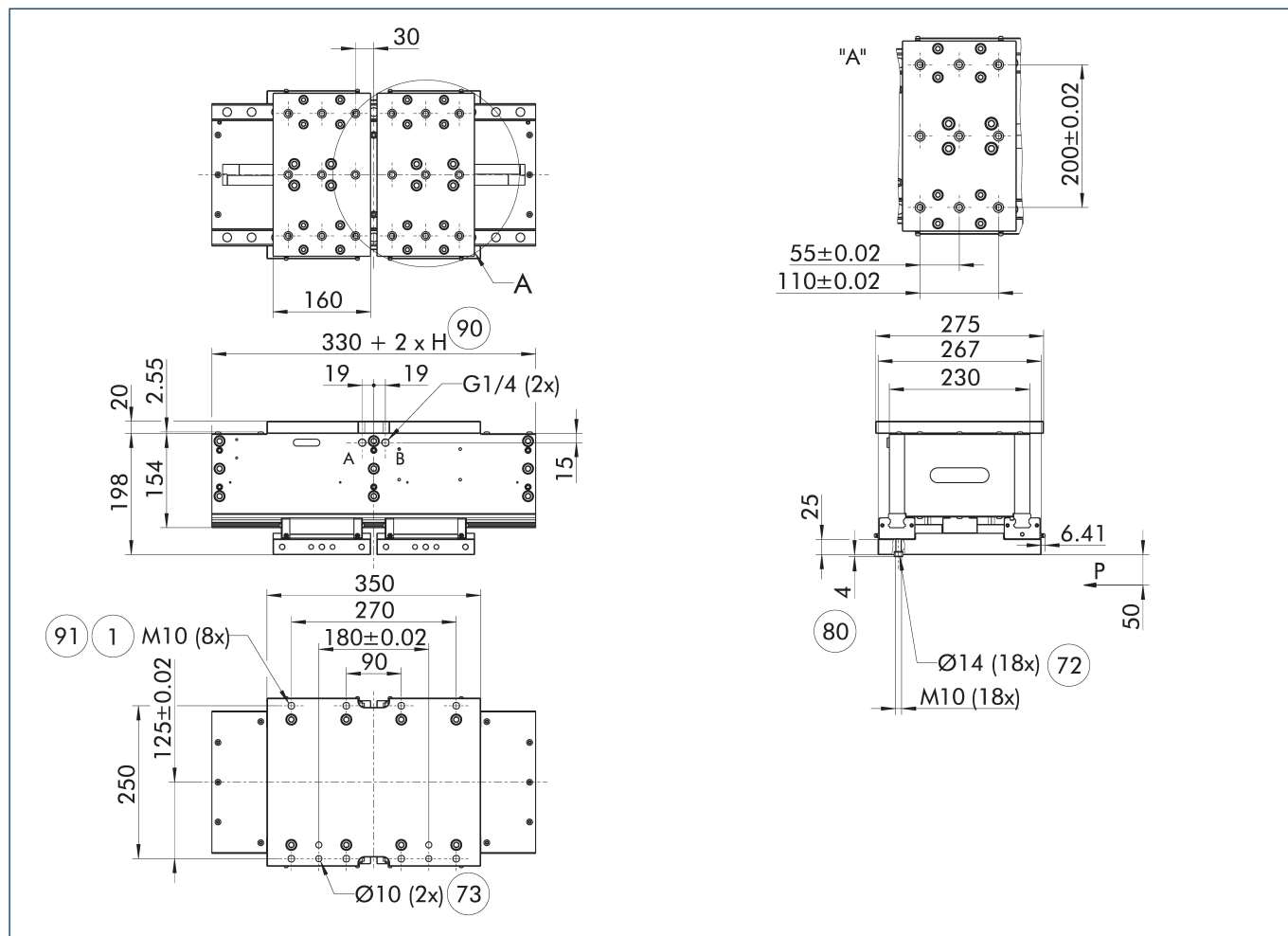
① Die vollständigen bzw. ergänzenden technischen Daten aller Kombinationsmöglichkeiten finden Sie im PDF-Datasheet im Anschluss an Ihre individuelle Konfiguration.

* *bezogen auf die dargestellte Basisvariante mit 100 mm Hub pro Backe ohne zusätzliche Optionen

** **bezogen auf die Basisvariante ohne zusätzliche Optionen

*** **bezogen auf die Variante mit Positionsklemmung

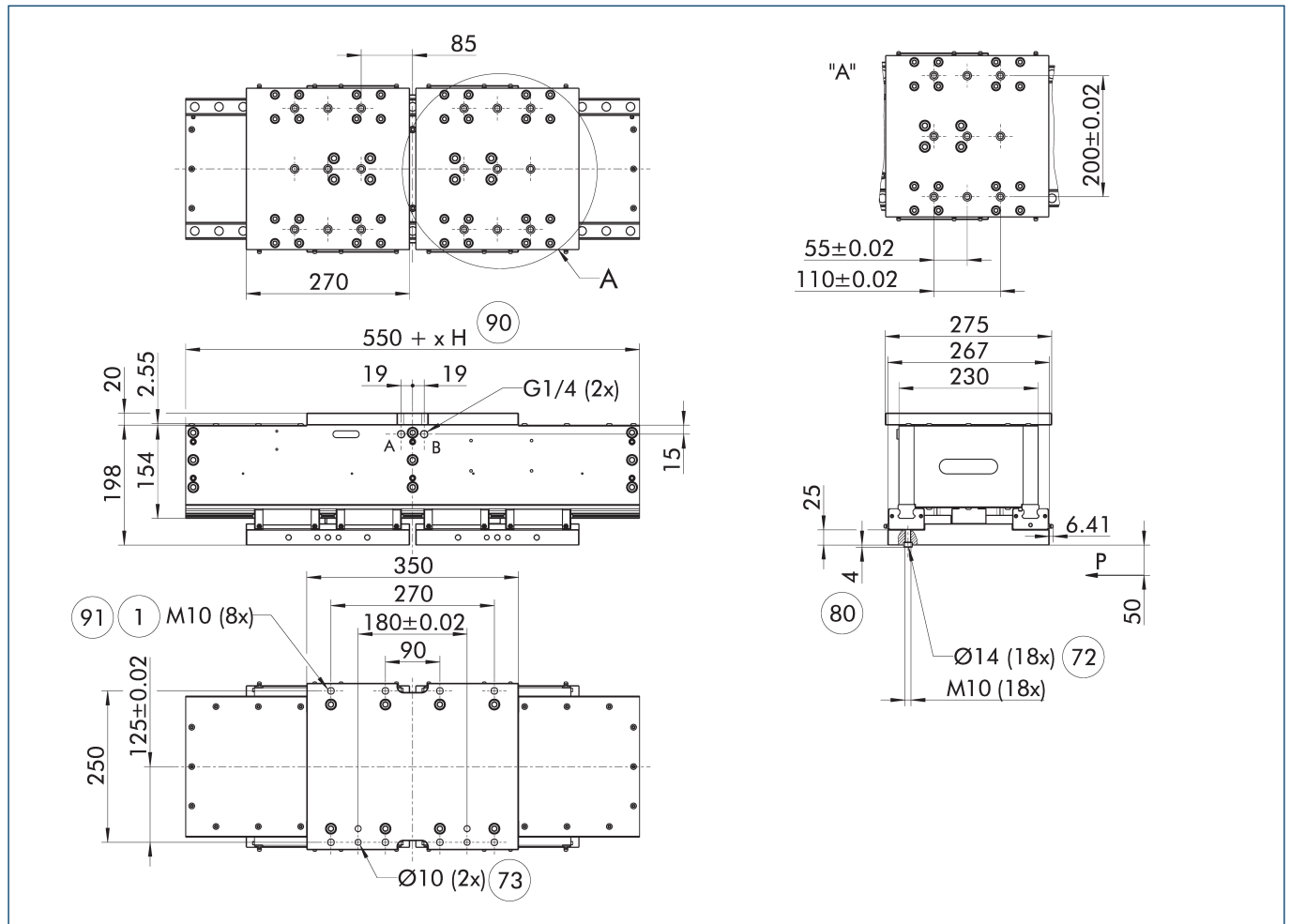
Hauptansicht PLG 50-...-1-...



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------------|--|
| A Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 Passung für Zentrierstift |
| B Hauptanschluss Greifer schließen | 80 Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| 1 Greiferanschluss | 90 Hub pro Backe |
| 72 Passung für Zentrierhülse | 91 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

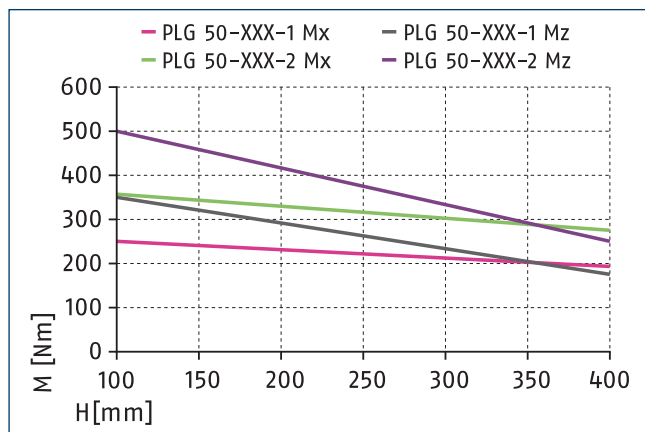
Hauptansicht PLG 50-...-2-...



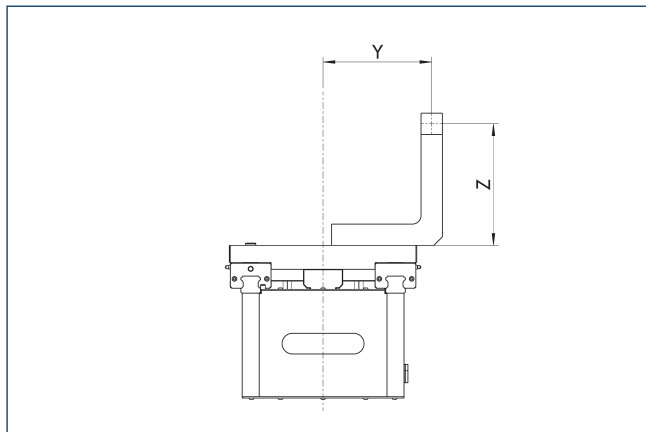
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------------|--|
| A Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 Passung für Zentrierstift |
| B Hauptanschluss Greifer schließen | 80 Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| 1 Greiferanschluss | 90 Hub pro Backe |
| 2 Passung für Zentrierhülse | 91 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

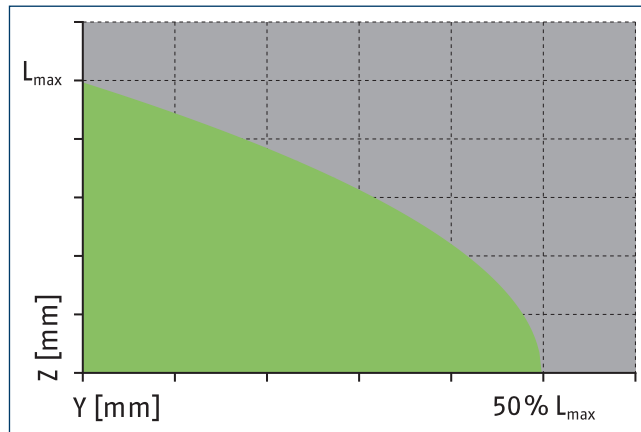
Momentenbelastung



Maximal zulässige Auskragung



Fingerversion: kurze Fingerlänge

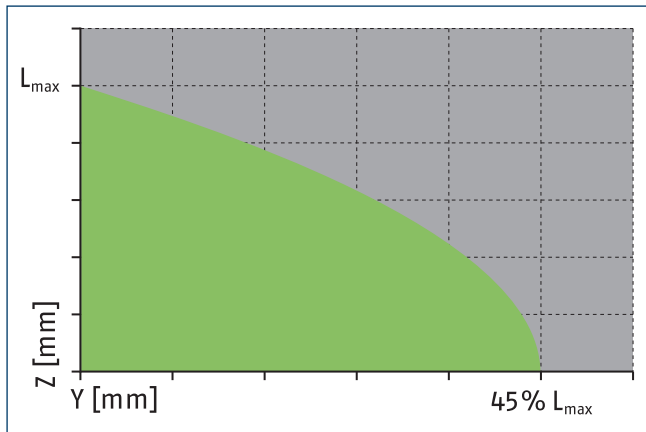


■ Zulässiger Bereich

■ Unzulässiger Bereich

L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Fingerversion: lange Fingerlänge

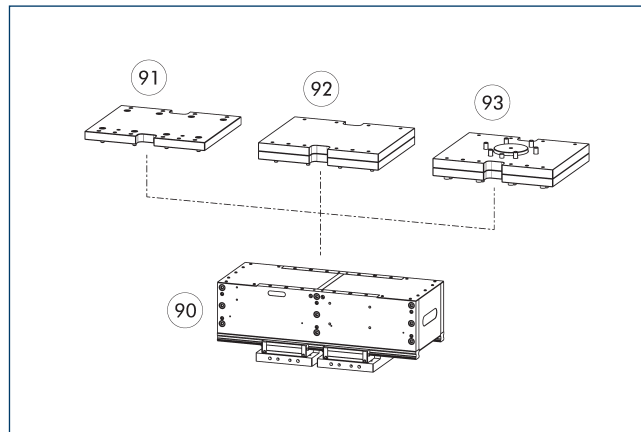


■ Zulässiger Bereich

■ Unzulässiger Bereich

L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Befestigung des Greifers



⑨① Ohne Adapterplatte (bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung)

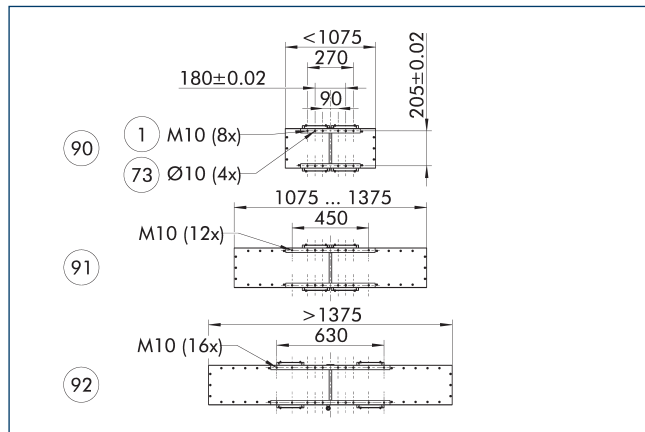
⑨② Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)

⑨③ Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)

⑨① Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)

Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

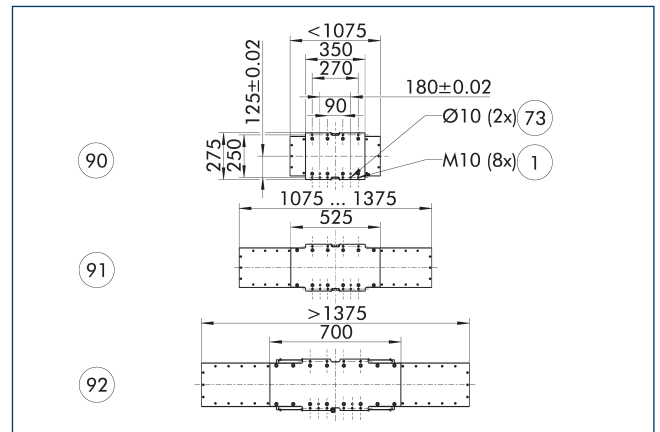
Befestigung des Greifers ohne Adapterplatte



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 1074 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 1075 mm bis 1375 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1375 mm Greiferlänge

① Bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung.

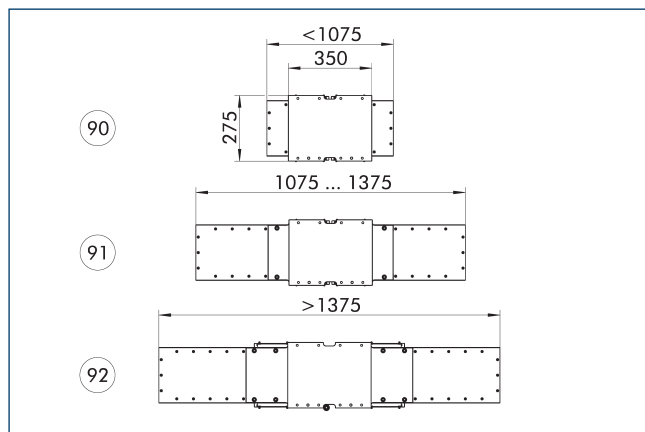
Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 1074 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 1075 mm bis 1375 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1375 mm Greiferlänge

Die mitgelieferte Adapterplatte beinhaltet bereits das Anschraubbild des Greifers, sowie die Schnittstelle zur zweiten Adapterplatte. Die zweite Adapterplatte muss kundenseitig hergestellt werden. Durch die Verwendung einer zweiteiligen Adapterplatte kann der Greifer auch von der Oberseite montiert und befestigt werden.

Zweiteilige Adapterplatte

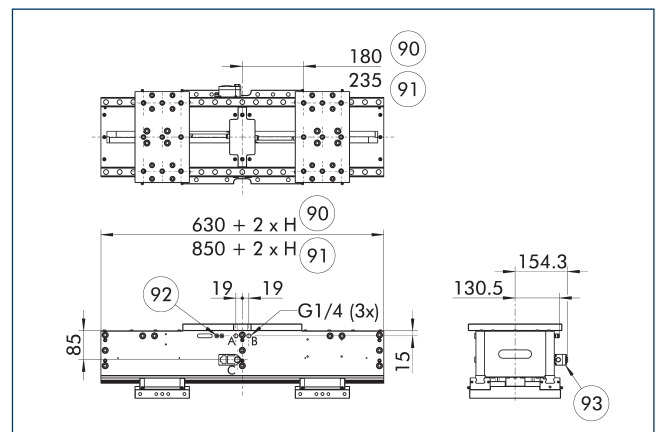


- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 1074 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 1075 mm bis 1375 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1375 mm Greiferlänge

Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)“ kann das Anschraubbild der Kundenschnittstelle in die blanke zweite Adapterplatte eingebracht werden. Der Aufwand beim Kunden ist so auf ein Minimum reduziert. Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)“ ist in der roboterseitigen Adapterplatte ein Flansch nach EN ISO 9409 enthalten.

① In der Zeichnung ist der Rohling dargestellt. Die möglichen Anschraubbilder nach EN ISO 9409 können Sie dem Konfigurator entnehmen.

Positionsklammung

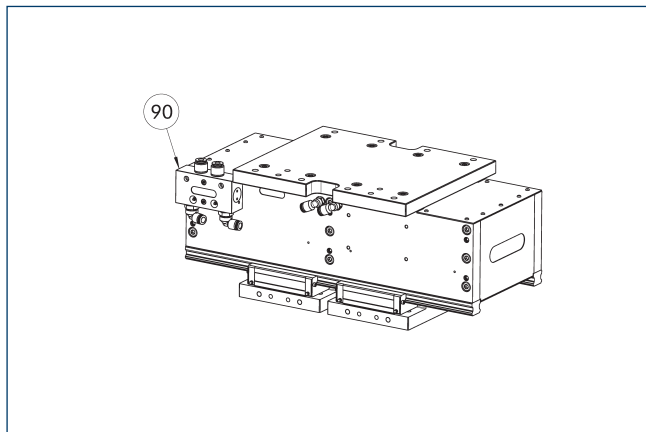


- ⑨① bei Variante „kurze Fingerlänge“
- ⑨② bei Variante „lange Fingerlänge“
- ⑨② Abfrage der Klemmelemente
- ⑨③ Hauptanschluss der Positionsklammung inkl. Schnellentlüftungsventil

Die Positionsklammung ermöglicht die Klemmung der Grundbackenposition im energielosen Zustand. Jeweils ein Klemmelement, inkl. Abfrage über einen Magnetschalter, klemmt die Kolbenstange des Antriebskolbens zur zuverlässigen Positionsklammung. Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Varianten mit Positionsklammung im Vergleich zu den in der Hauptansicht dargestellten Varianten ohne Positionsklammung.

① Nähere Informationen zum Magnetschalter finden Sie in der Montage- und Betriebsanleitung.

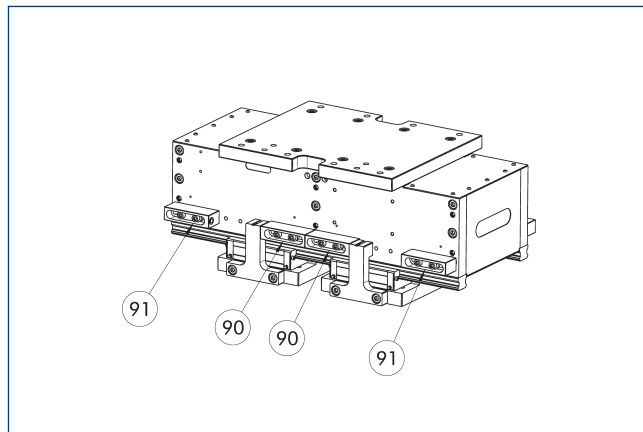
Druckerhaltungsventil



90 Druckerventil SDV-P

Vormontiertes Druckerventil (inkl. Verschlauchung) zur temporären Kraft und Positionserhaltung bei Druckausfall.

Hubbegrenzung

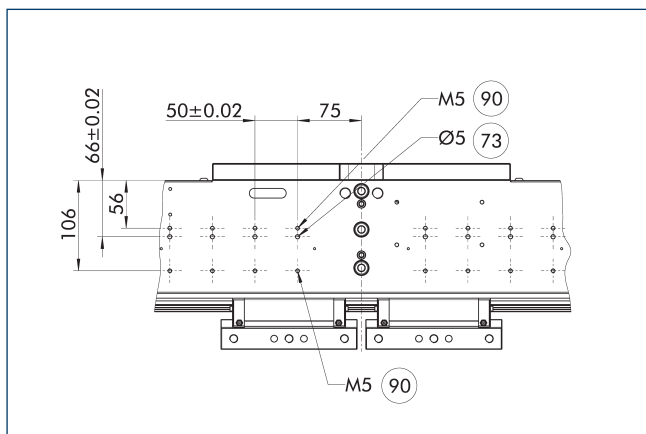


90 Hubbegrenzung in Schließrichtung

91 Hubbegrenzung in Öffnungsrichtung

Der Greifer kann optional mit einer Hubbegrenzung ausgestattet werden. Mit frei positionierbaren Endanschlägen kann der Hub des Greifers anwendungs- bzw. werkstückspezifisch begrenzt werden. Es kann wahlweise die Öffnungs- oder Schließrichtung oder beide Richtungen begrenzt werden.

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten

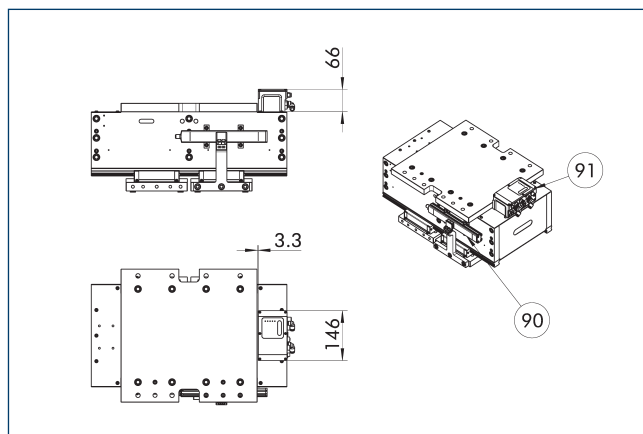


73 Passung für Zentrierstift

90 Gewinde

Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

Pneumatische Positioniereinheit



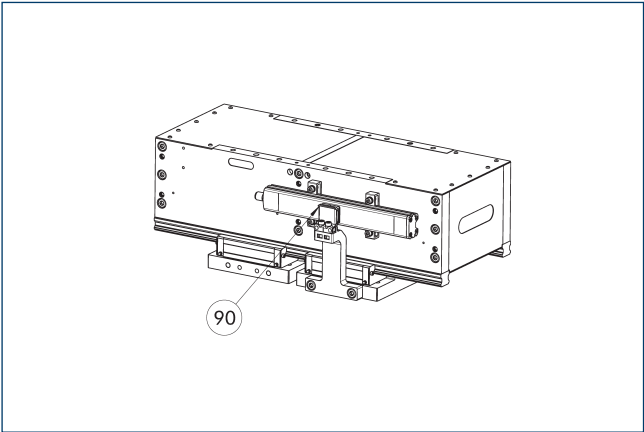
90 Pneumatische Positioniereinheit PPD

91 Induktives Positionsmesssystem

Die Option Pneumatische Positioniereinheit kann nur in Kombination mit der Option Induktives Positionsmesssystem ausgewählt werden

① Weitere Abmessungen entnehmen sie bitte dem Online-Konfigurator unter <https://schunk.com/de/de/konfigurator-plg>

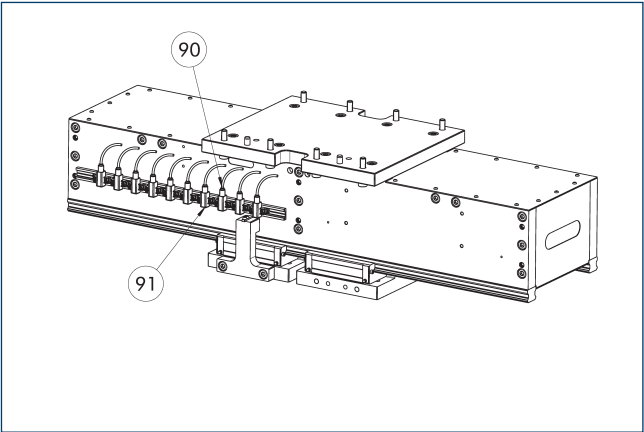
Induktives Positionsmesssystem



90 Induktives Positionsmesssystem

Die Option "induktives Positionsmesssystem" ermöglicht es den gesamten Hub des Greifers analog abzufragen.

Induktive Näherungsschalter



90 Induktiver Näherungsschalter 91 Anbauleiste inkl. Halter für induktive Näherungsschalter

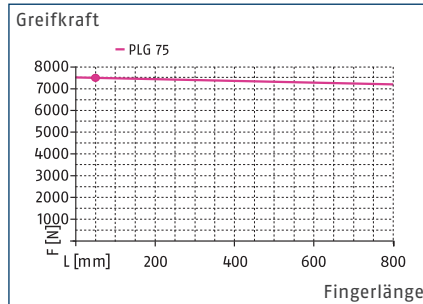
Die Sensoren können direkt im Konfigurator ausgewählt und bestellt werden. Diese werden dann am Greifer vormontiert. Alternativ können die Sensoren als Ersatzteil und weiteres Zubehör (z.B. Kabelverlängerungen, Sensorverteiler etc.) anhand der folgenden Identnummer separat bestellt werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 80-O-M12	0301588	
IN 80-O-M8	0301488	
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-O	0301551	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

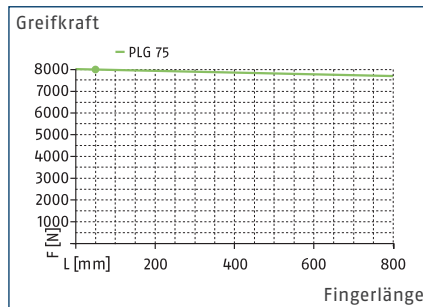
① Zur Abfrage zweier Positionen werden pro Einheit zwei Sensoren benötigt. Optional erhältlich sind Verlängerungskabel oder Sensor-Verteiler. Weitere Produktvarianten des Sensors, zusätzliche Informationen und technische Daten finden sich im Katalogkapitel des Sensors.



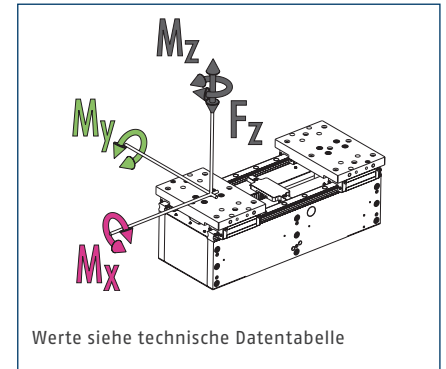
Greifkraft Außengreifen



Greifkraft Innengreifen



Max. Belastungen



① Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten. Bitte beachten Sie zusätzlich das Diagramm zu den Momentenbelastungen.

Technische Daten

Bezeichnung		PLG 75-XXX-1-SYN	PLG 75-XXX-1-ASY	PLG 75-XXX-1-OSY	PLG 75-XXX-2-SYN	PLG 75-XXX-2-ASY	PLG 75-XXX-2-OSY
Fingerversion		kurz	kurz	kurz	lang	lang	lang
Synchronisierung		Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation	Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation
Hub pro Backe min.	[mm]	100	100	100	100	100	100
Hub pro Backe max.	[mm]	400	400	400	400	400	400
Schließ-/Öffnungskraft	[N]	7500/8000	7500/8000	7500/8000	7500/8000	7500/8000	7500/8000
Eigenmasse*	[kg]	65.28	62	62	88.75	85.29	85.29
Zusatzmasse je 1 mm Hub**	[kg]	0.094	0.094	0.094	0.098	0.098	0.098
Min./Nenn-/max. Betriebsdruck	[bar]	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6
Schließ-/Öffnungszeit*	[s]	1.3/1.7	1.3/1.7	1.3/1.7	1.3/1.7	1.3/1.7	1.3/1.7
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	240	240	240	800	800	800
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	30	30	30	30	30	30
Schutzart IP		30	30	30	30	30	30
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
Haltekraft Positionsklemmung ***	[N]	9200	9200	9200	9200	9200	9200
Momente Mx max./My max./Mz max.*	[Nm]	320/1155/455	320/1155/455	320/1155/455	455/1650/650	455/1650/650	455/1650/650
Kräfte Fz max.	[N]	4800	4800	4800	6000	6000	6000

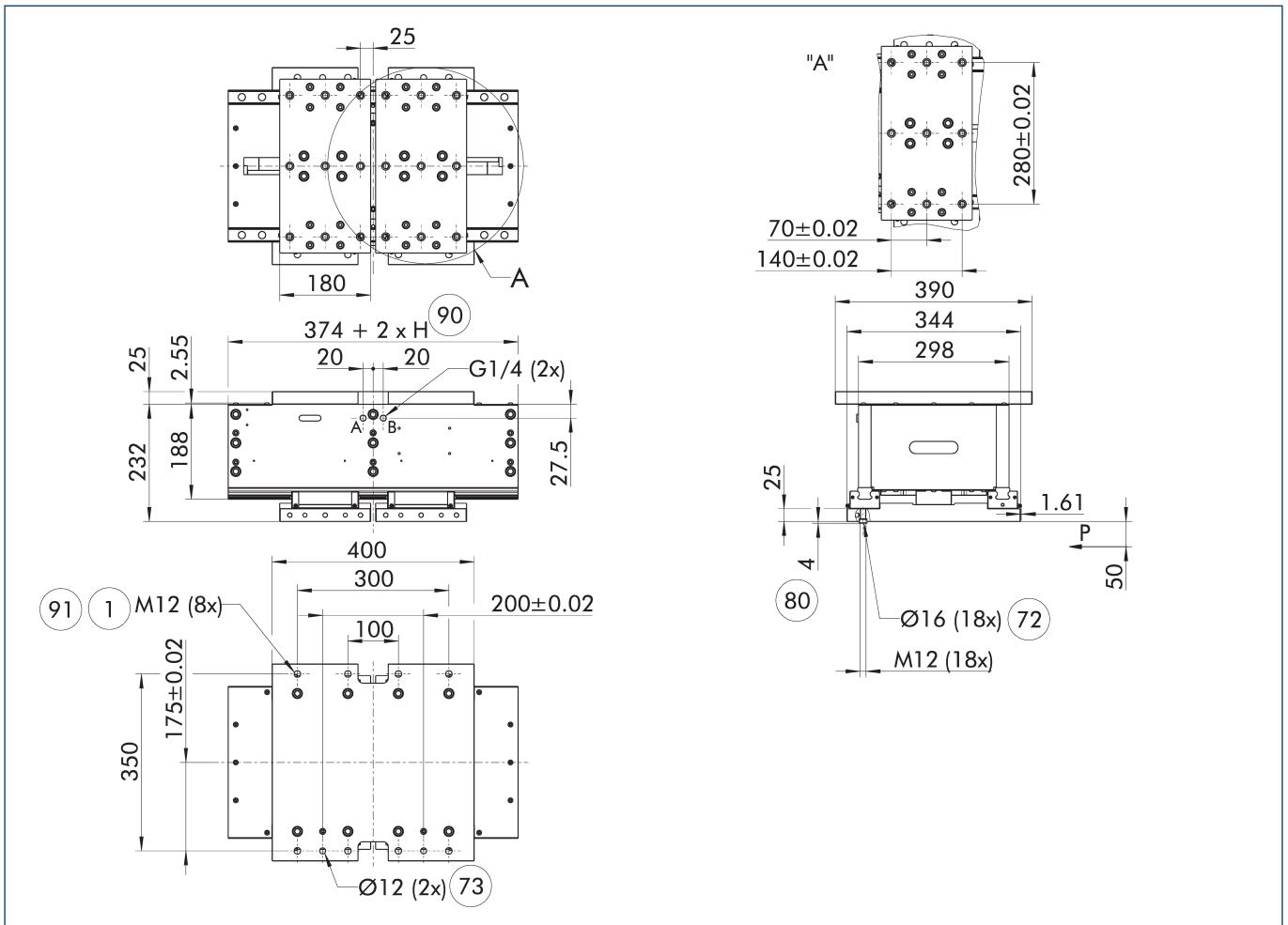
① Die vollständigen bzw. ergänzenden technischen Daten aller Kombinationsmöglichkeiten finden Sie im PDF-Datasheet im Anschluss an Ihre individuelle Konfiguration.

* *bezogen auf die dargestellte Basisvariante mit 100 mm Hub pro Backe ohne zusätzliche Optionen

** **bezogen auf die Basisvariante ohne zusätzliche Optionen

*** **bezogen auf die Variante mit Positionsklemmung

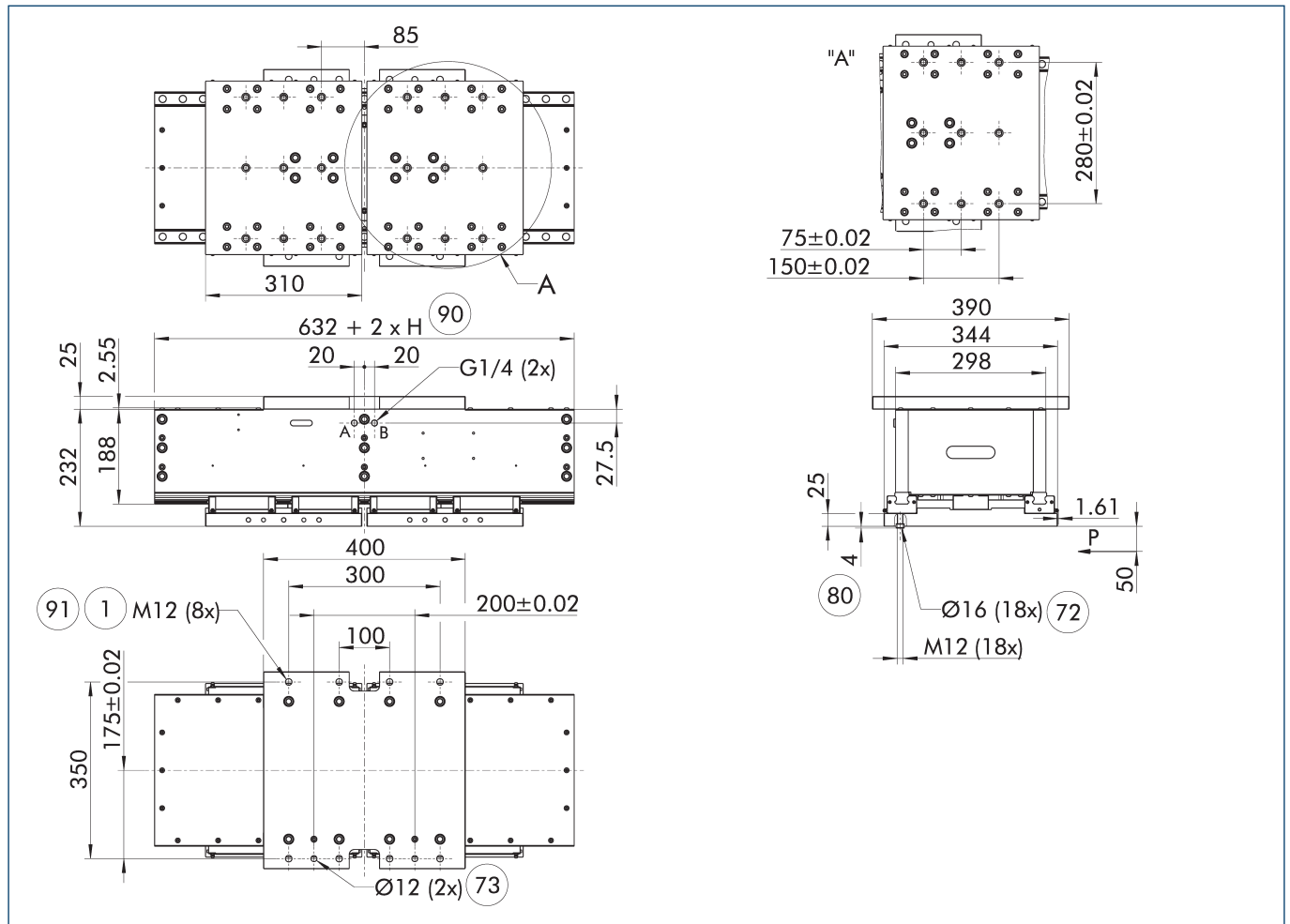
Hauptansicht PLG 75-...-1-...



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | | | |
|----|----------------------------------|----|---|
| A | Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 | Passung für Zentrierstift |
| B | Hauptanschluss Greifer schließen | 80 | Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| ① | Greiferanschluss | 90 | Hub pro Backe |
| 72 | Passung für Zentrierhülse | 91 | Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

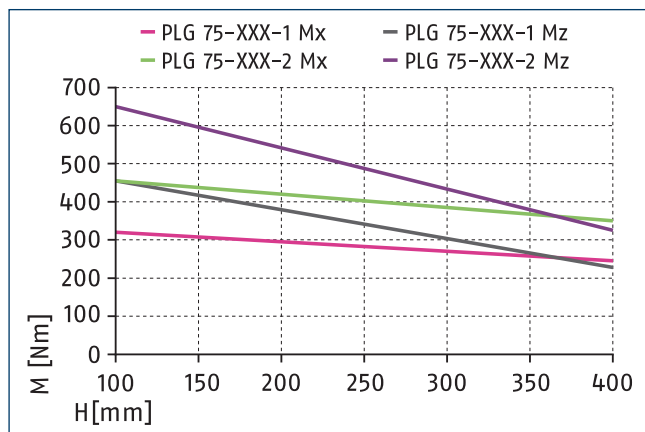
Hauptansicht PLG 75-...-2-...



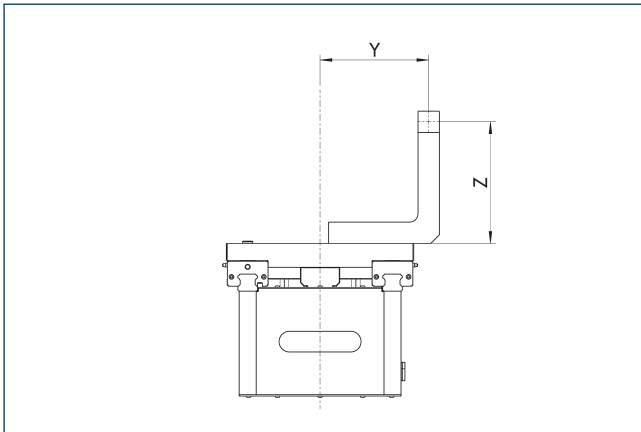
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------------|---|
| A Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 Passung für Zentrierstift |
| B Hauptanschluss Greifer schließen | 80 Tiefe der Zentrierhülsebohrung im Gegenstück |
| 1 Greiferanschluss | 90 Hub pro Backe |
| 72 Passung für Zentrierhülse | 91 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

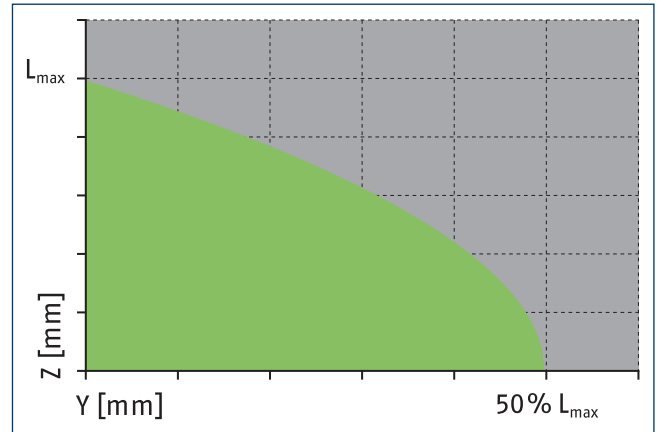
Momentenbelastung



Maximal zulässige Auskragung



Fingerversion: kurze Fingerlänge

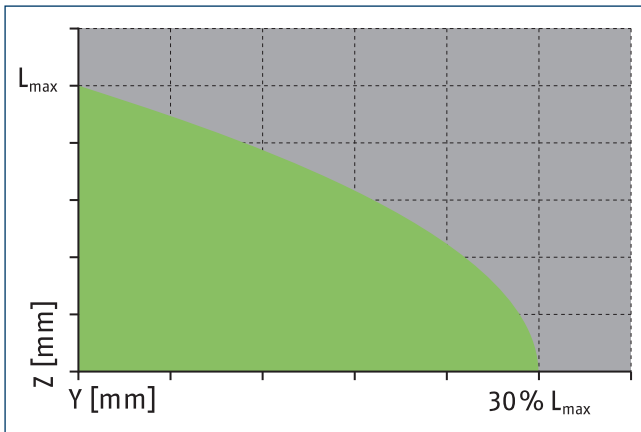


■ Zulässiger Bereich

■ Unzulässiger Bereich

L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Fingerversion: lange Fingerlänge

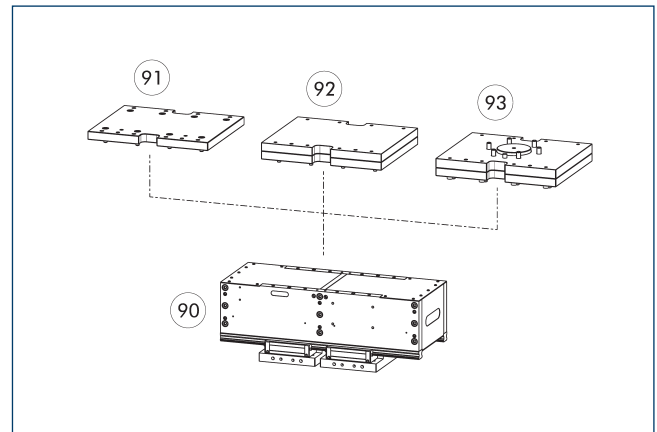


■ Zulässiger Bereich

■ Unzulässiger Bereich

L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Befestigung des Greifers



⑨① Ohne Adapterplatte (bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung)

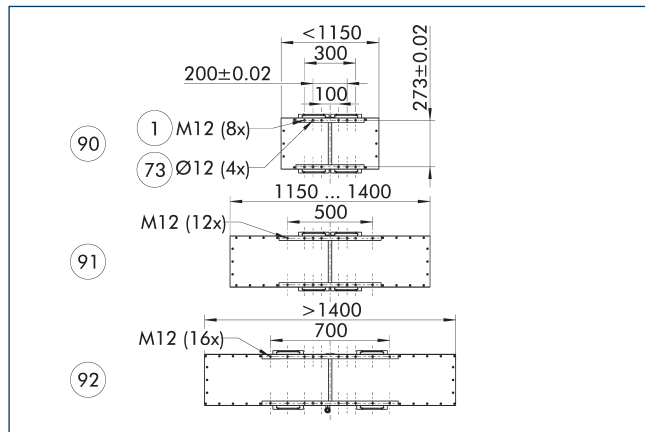
⑨② Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)

⑨③ Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)

⑨① Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)

Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

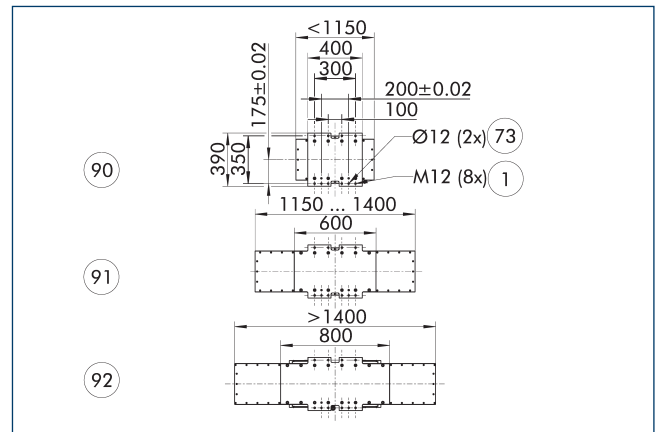
Befestigung des Greifers ohne Adapterplatte



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑦ Adapterplatte bis einschließlich 1149 mm Greiferlänge
- ⑨① Adapterplatte zwischen 1150 mm bis 1400 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1400 mm Greiferlänge

① Bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung.

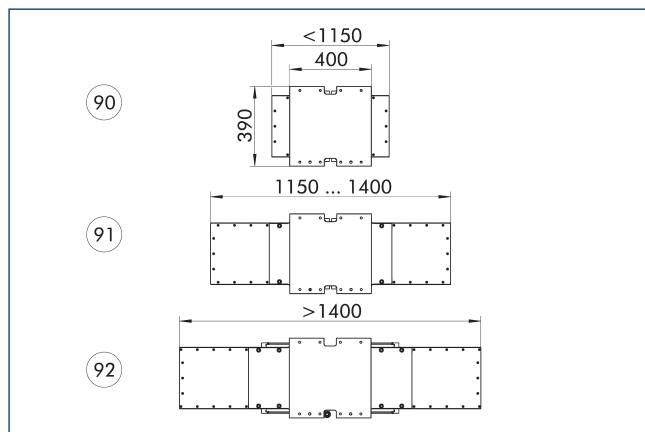
Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑦ Adapterplatte bis einschließlich 1149 mm Greiferlänge
- ⑨① Adapterplatte zwischen 1150 mm bis 1400 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1400 mm Greiferlänge

Die mitgelieferte Adapterplatte beinhaltet bereits das Anschraubbild des Greifers, sowie die Schnittstelle zur zweiten Adapterplatte. Die zweite Adapterplatte muss kundenseitig hergestellt werden. Durch die Verwendung einer zweiteiligen Adapterplatte kann der Greifer auch von der Oberseite montiert und befestigt werden.

Zweiteilige Adapterplatte

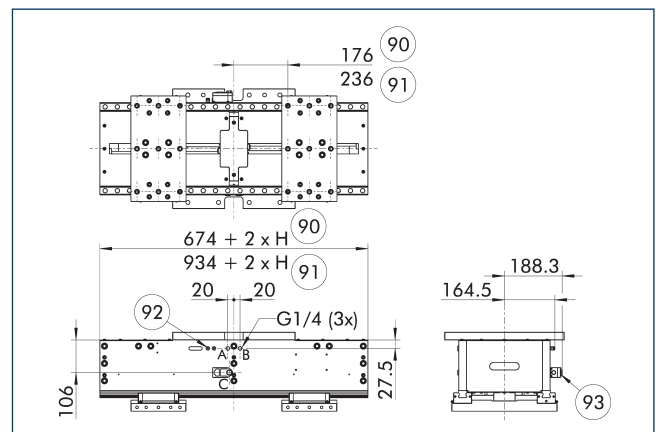


- ⑨⑦ Adapterplatte bis einschließlich 1149 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1400 mm Greiferlänge
- ⑨① Adapterplatte zwischen 1150 mm bis 1400 mm Greiferlänge

Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)“ kann das Anschraubbild der Kundenschnittstelle in die blanke zweite Adapterplatte eingebracht werden. Der Aufwand beim Kunden ist so auf ein Minimum reduziert. Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)“ ist in der roboterseitigen Adapterplatte ein Flansch nach EN ISO 9409 enthalten.

① In der Zeichnung ist der Rohling dargestellt. Die möglichen Anschraubbilder nach EN ISO 9409 können Sie dem Konfigurator entnehmen.

Positionsklemmung

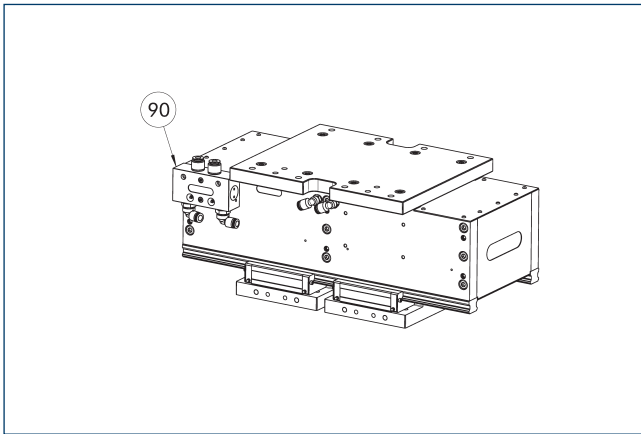


- ⑨⑦ bei Variante „kurze Fingerlänge“
- ⑨② Abfrage der Klemmelemente
- ⑨① bei Variante „lange Fingerlänge“
- ⑨③ Hauptanschluss der Positionsklemmung inkl. Schnellentlüftungsventil

Die Positionsklemmung ermöglicht die Klemmung der Grundbackenposition im energielosen Zustand. Jeweils ein Klemmelement, inkl. Abfrage über einen Magnetschalter, klemmt die Kolbenstange des Antriebskolbens zur zuverlässigen Positionsklemmung. Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Varianten mit Positionsklemmung im Vergleich zu den in der Hauptansicht dargestellten Varianten ohne Positionsklemmung.

① Nähere Informationen zum Magnetschalter finden Sie in der Montage- und Betriebsanleitung.

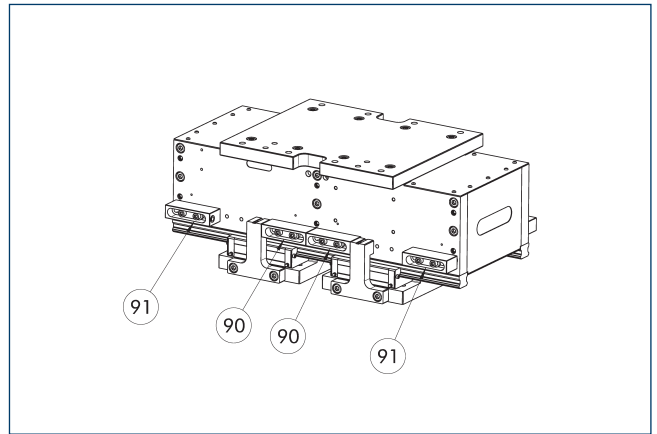
Druckerhaltungsventil



90 Druckerhaltungsventil SDV-P

Vormontiertes Druckerhaltungsventil (inkl. Verschlauchung) zur temporären Kraft und Positionserhaltung bei Druckausfall.

Hubbegrenzung

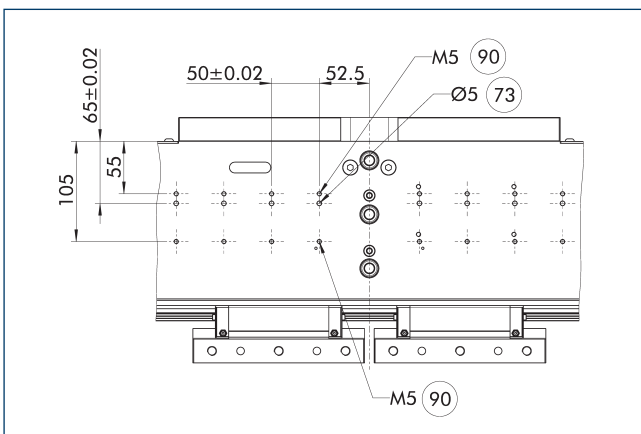


90 Hubbegrenzung in Schließrichtung

91 Hubbegrenzung in Öffnungsrichtung

Der Greifer kann optional mit einer Hubbegrenzung ausgestattet werden. Mit frei positionierbaren Endanschlägen kann der Hub des Greifers anwendungs- bzw. werkstücksspezifisch begrenzt werden. Es kann wahlweise die Öffnungs- oder Schließrichtung oder beide Richtungen begrenzt werden.

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten

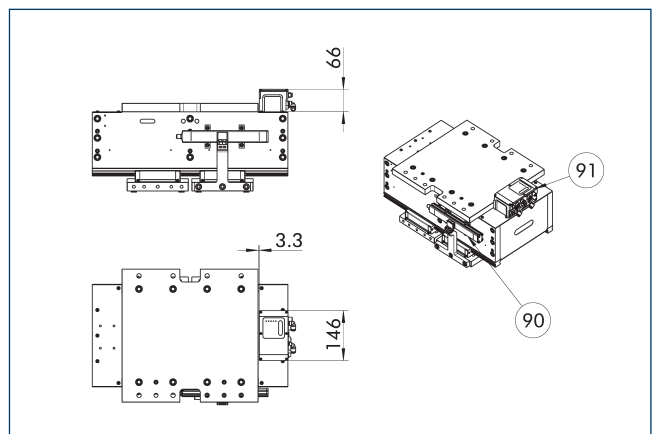


73 Passung für Zentrierstift

90 Gewinde

Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

Pneumatische Positioniereinheit



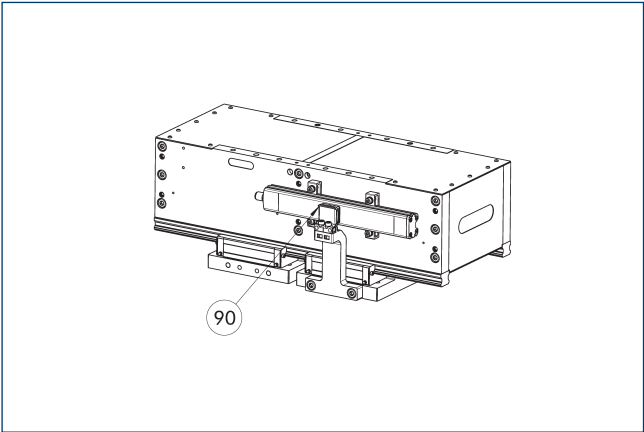
90 Pneumatische Positioniereinheit PPD

91 Induktives Positionsmesssystem

Die Option Pneumatische Positioniereinheit kann nur in Kombination mit der Option Induktives Positionsmesssystem ausgewählt werden

① Weitere Abmessungen entnehmen sie bitte dem Online-Konfigurator unter <https://schunk.com/de/de/konfigurator-plg>

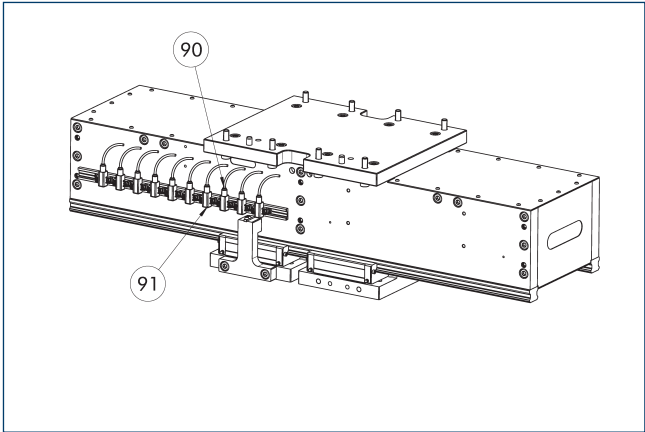
Induktives Positionsmesssystem



90 Induktives Positionsmesssystem

Die Option "induktives Positionsmesssystem" ermöglicht es den gesamten Hub des Greifers analog abzufragen.

Induktive Näherungsschalter



90 Induktiver Näherungsschalter 91 Anbauleiste inkl. Halter für induktive Näherungsschalter

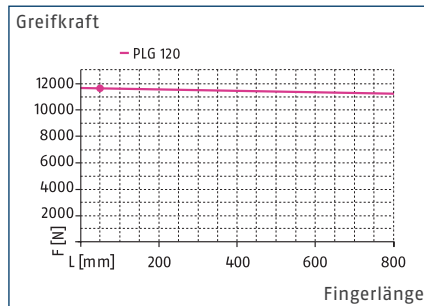
Die Sensoren können direkt im Konfigurator ausgewählt und bestellt werden. Diese werden dann am Greifer vormontiert. Alternativ können die Sensoren als Ersatzteil und weiteres Zubehör (z.B. Kabelverlängerungen, Sensorverteiler etc.) anhand der folgenden Identnummer separat bestellt werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 80-O-M12	0301588	
IN 80-O-M8	0301488	
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-O	0301551	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

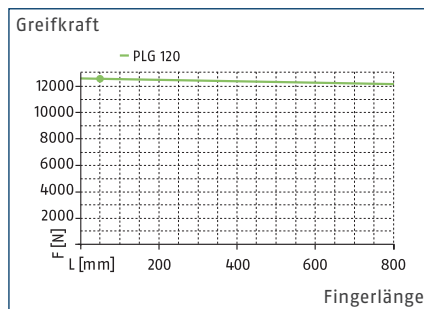
① Zur Abfrage zweier Positionen werden pro Einheit zwei Sensoren benötigt. Optional erhältlich sind Verlängerungskabel oder Sensor-Verteiler. Weitere Produktvarianten des Sensors, zusätzliche Informationen und technische Daten finden sich im Katalogkapitel des Sensors.



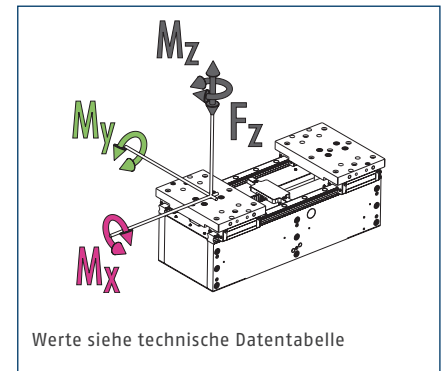
Greifkraft Außengreifen



Greifkraft Innengreifen



Max. Belastungen



① Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten. Bitte beachten Sie zusätzlich das Diagramm zu den Momentenbelastungen.

Technische Daten

Bezeichnung		PLG 120-XXX-1-SYN	PLG 120-XXX-1-ASY	PLG 120-XXX-1-OSY	PLG 120-XXX-2-SYN	PLG 120-XXX-2-ASY	PLG 120-XXX-2-OSY
Fingerversion		kurz	kurz	kurz	lang	lang	lang
Synchronisierung		Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation	Synchron	Asynchron	ohne Synchronisation
Hub pro Backe min.	[mm]	100	100	100	100	100	100
Hub pro Backe max.	[mm]	400	400	400	400	400	400
Schließ-/Öffnungskraft	[N]	11650/12500	11650/12500	11650/12500	11650/12500	11650/12500	11650/12500
Eigenmasse*	[kg]	98.3	94.6	94.6	137.7	133.9	133.9
Zusatzmasse je 1 mm Hub**	[kg]	0.135	0.135	0.135	0.133	0.133	0.133
Min./Nenn-/max. Betriebsdruck	[bar]	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6
Schließ-/Öffnungszeit*	[s]	1.7/2.2	1.7/2.2	1.7/2.2	1.7/2.2	1.7/2.2	1.7/2.2
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	280	280	280	800	800	800
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	35	35	35	35	35	35
Schutzart IP		30	30	30	30	30	30
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
Haltekraft Positionsklemmung***	[N]	15000	15000	15000	15000	15000	15000
Momente Mx max./My max./Mz max.*	[Nm]	364/1400/560	364/1400/560	364/1400/560	520/2000/800	520/2000/800	520/2000/800
Kräfte Fz max.	[N]	6000	6000	6000	7500	7500	7500

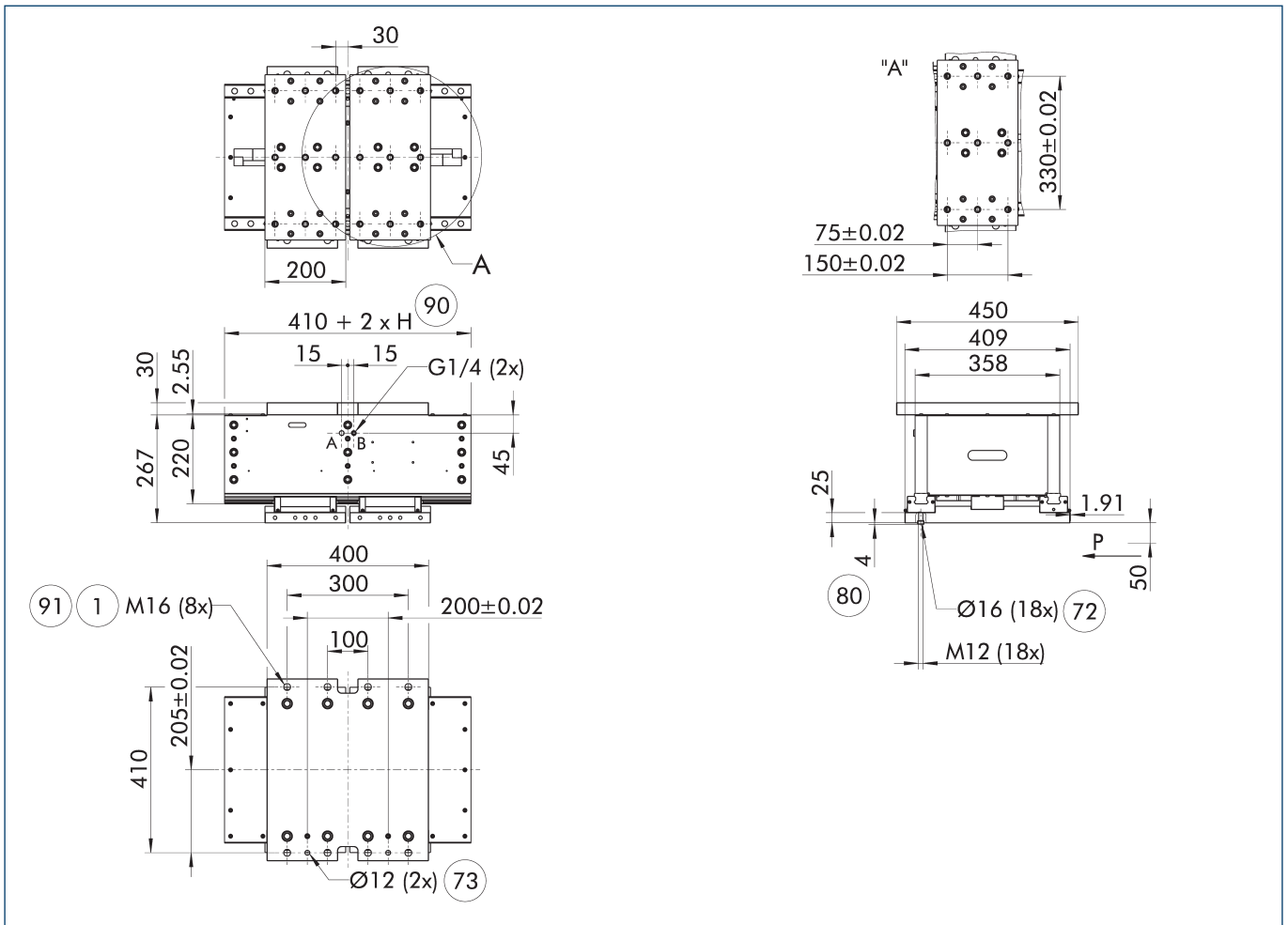
① Die vollständigen bzw. ergänzenden technischen Daten aller Kombinationsmöglichkeiten finden Sie im PDF-Datasheet im Anschluss an Ihre individuelle Konfiguration.

* *bezogen auf die dargestellte Basisvariante mit 100 mm Hub pro Backe ohne zusätzliche Optionen

** **bezogen auf die Basisvariante ohne zusätzliche Optionen

*** **bezogen auf die Variante mit Positionsklemmung

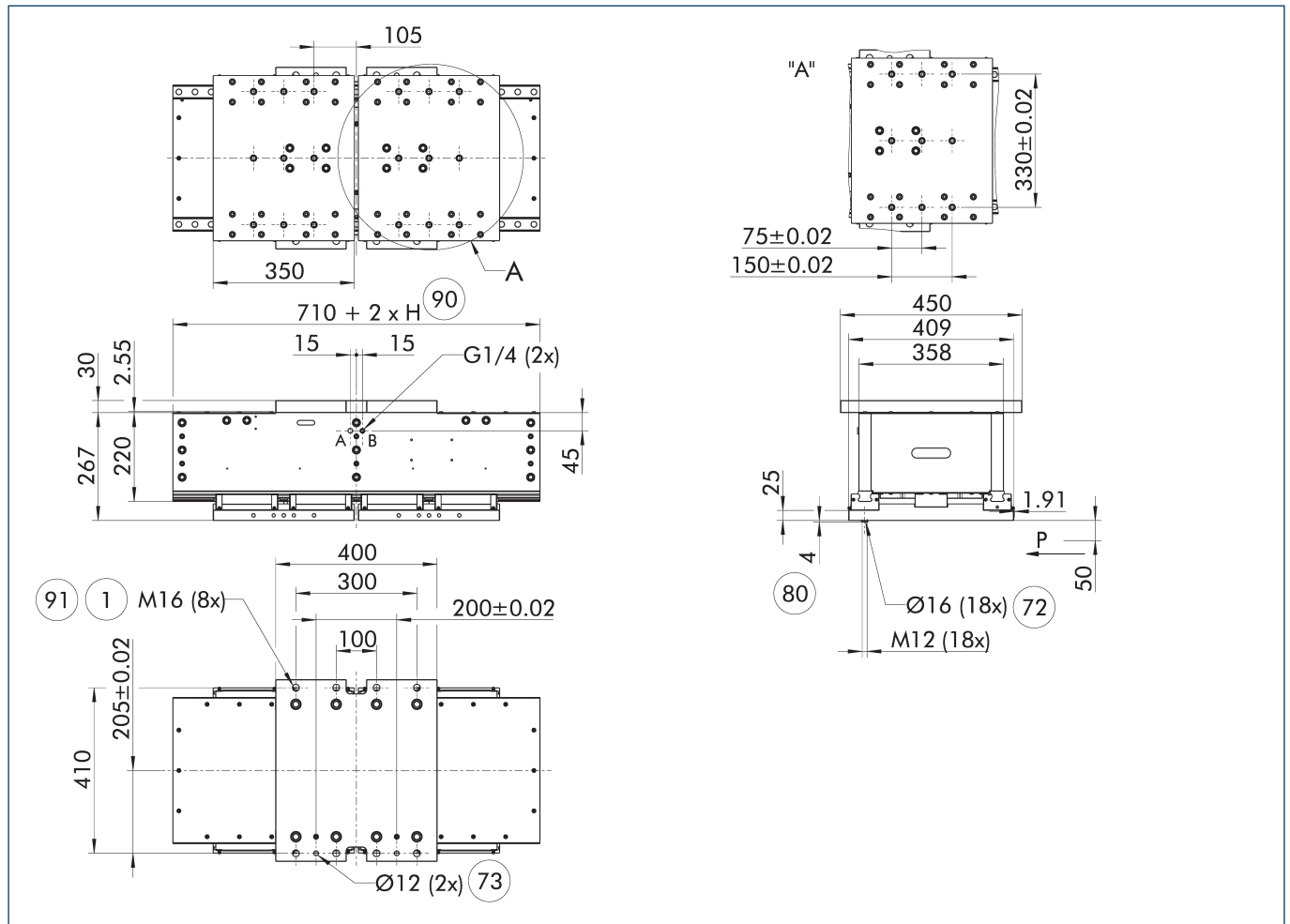
Hauptansicht PLG 120-...-1-...



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | | | |
|----|----------------------------------|----|---|
| A | Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 | Passung für Zentrierstift |
| B | Hauptanschluss Greifer schließen | 80 | Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| ① | Greiferanschluss | 90 | Hub pro Backe |
| 72 | Passung für Zentrierhülse | 91 | Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

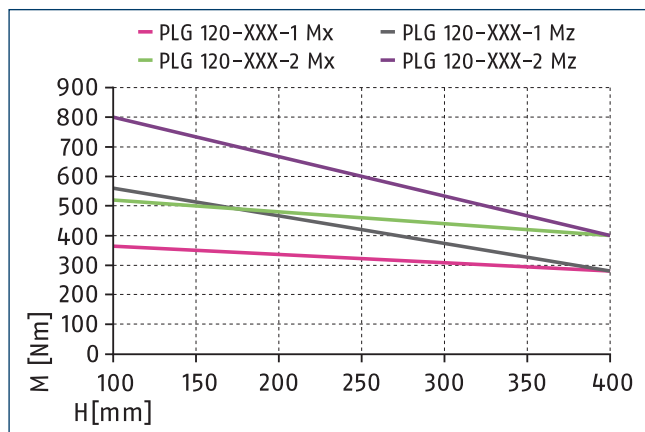
Hauptansicht PLG 120-...-2-...



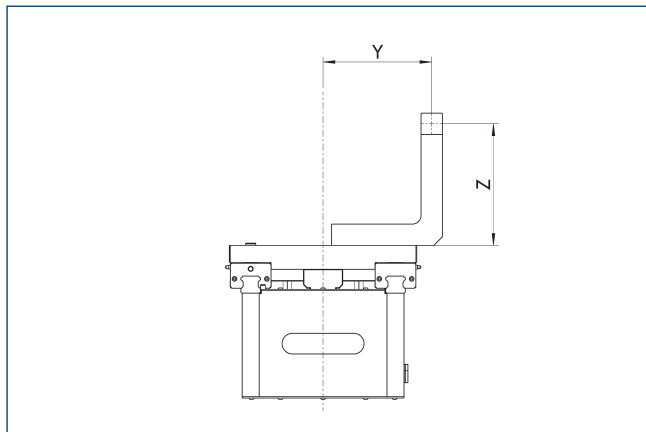
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------------|---|
| A Hauptanschluss Greifer öffnen | 73 Passung für Zentrierstift |
| B Hauptanschluss Greifer schließen | 80 Tiefe der Zentrierhülsebohrung im Gegenstück |
| 1 Greiferanschluss | 90 Hub pro Backe |
| 72 Passung für Zentrierhülse | 91 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

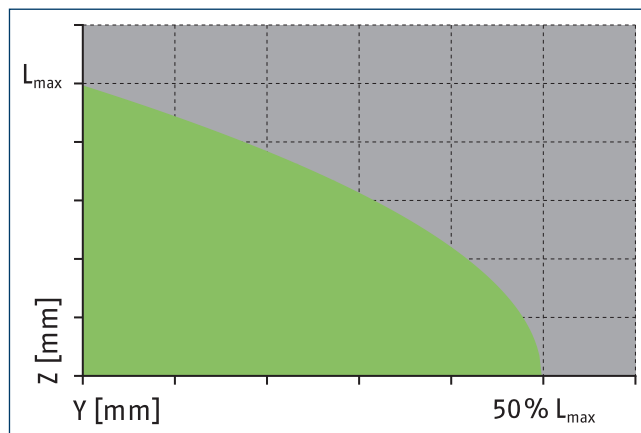
Momentenbelastung



Maximal zulässige Auskragung



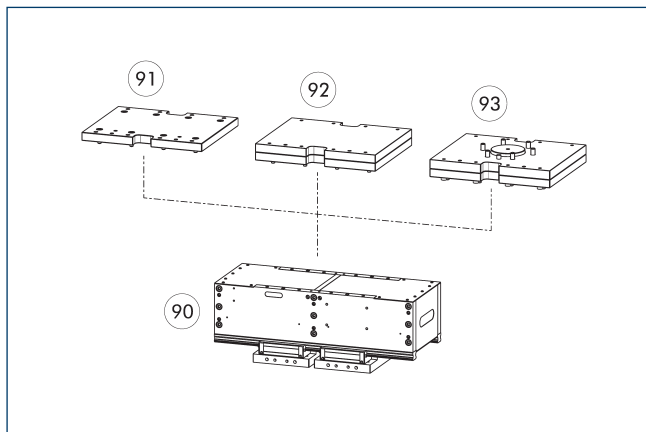
Fingerversion: kurze Fingerlänge



L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Bei der Variante „lange Fingerlänge“ ist keine seitliche Auskragung zulässig.

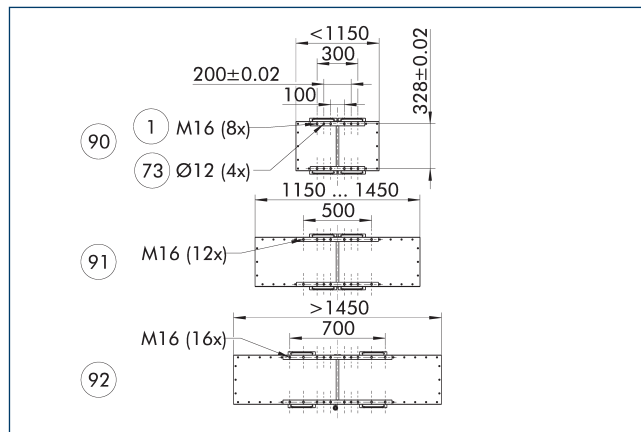
Befestigung des Greifers



- 90 Ohne Adapterplatte (bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung)
- 91 Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)
- 92 Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)
- 93 Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)

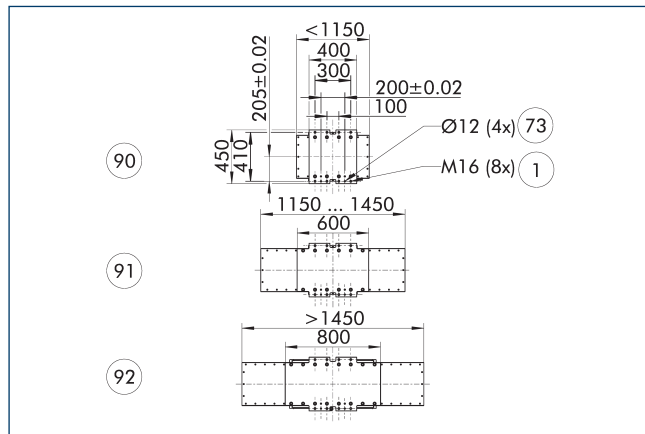
Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

Befestigung des Greifers ohne Adapterplatte



- 1 Greiferanschluss
 - 73 Passung für Zentrierstift
 - 90 Adapterplatte bis einschließlich 1149 mm Greiferlänge
 - 91 Adapterplatte zwischen 1150 mm bis 1450 mm Greiferlänge
 - 92 Adapterplatte über 1450 mm Greiferlänge
- 1 Bitte beachten Sie die Montagehinweise in der Montage- und Betriebsanleitung.

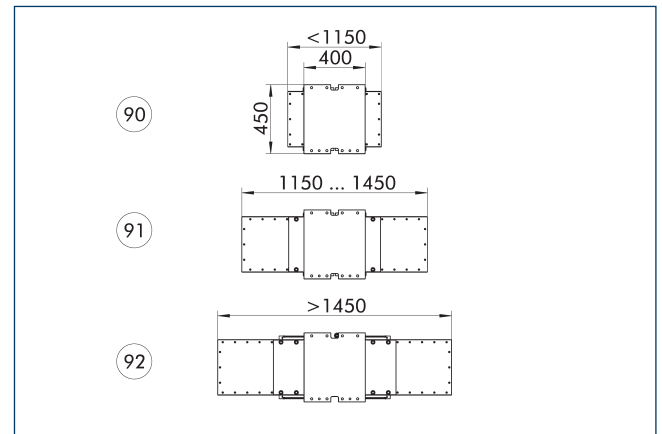
Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 1149 mm Greiferlänge
- ⑨① Adapterplatte zwischen 1150 mm bis 1450 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1450 mm Greiferlänge

Die mitgelieferte Adapterplatte beinhaltet bereits das Anschraubbild des Greifers, sowie die Schnittstelle zur zweiten Adapterplatte. Die zweite Adapterplatte muss kundenseitig hergestellt werden. Durch die Verwendung einer zweiteiligen Adapterplatte kann der Greifer auch von der Oberseite montiert und befestigt werden.

Zweiteilige Adapterplatte

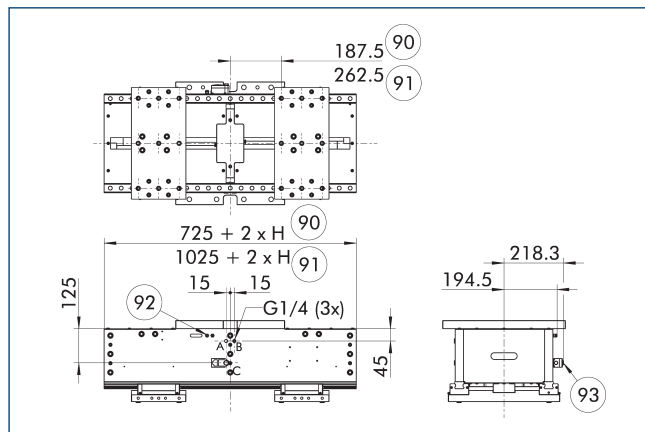


- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 1149 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte über 1450 mm Greiferlänge
- ⑨① Adapterplatte zwischen 1150 mm bis 1450 mm Greiferlänge

Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)“ kann das Anschraubbild der Kundenschnittstelle in die blanke zweite Adapterplatte eingebracht werden. Der Aufwand beim Kunden ist so auf ein Minimum reduziert. Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)“ ist in der roboterseitigen Adapterplatte ein Flansch nach EN ISO 9409 enthalten.

- ① In der Zeichnung ist der Rohling dargestellt. Die möglichen Anschraubbilder nach EN ISO 9409 können Sie dem Konfigurator entnehmen.

Positionsklemmung

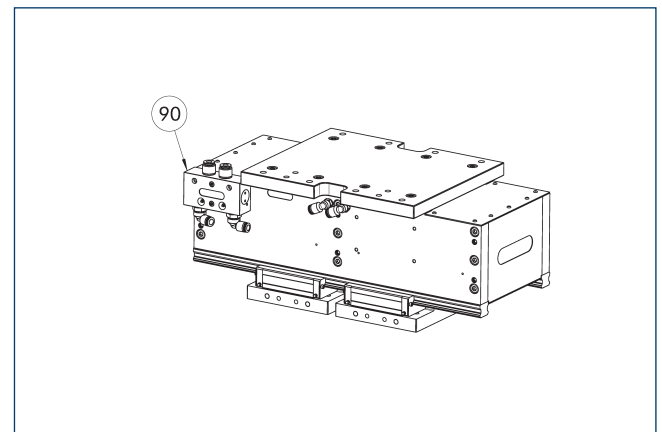


- ⑨① bei Variante „kurze Fingerlänge“
- ⑨② Abfrage der Klemmelemente
- ⑨① bei Variante „lange Fingerlänge“
- ⑨③ Hauptanschluss der Positionsklemmung inkl. Schnellentlüftungsventil

Die Positionsklemmung ermöglicht die Klemmung der Grundbackenposition im energielosen Zustand. Jeweils ein Klemmelement, inkl. Abfrage über einen Magnetschalter, klemmt die Kolbenstange des Antriebskolben zur zuverlässigen Positionsklemmung. Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Varianten mit Positionsklemmung im Vergleich zu den in der Hauptansicht dargestellten Varianten ohne Positionsklemmung.

- ① Nähere Informationen zum Magnetschalter finden Sie in der Montage- und Betriebsanleitung.

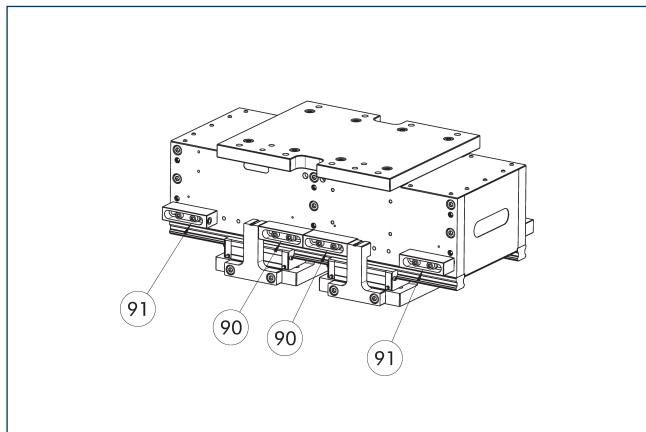
Druckerhaltungsventil



- ⑨① Druckerhaltungsventil SDV-P

Vormontiertes Druckerhaltungsventil (inkl. Verschlauchung) zur temporären Kraft und Positionserhaltung bei Druckausfall.

Hubbegrenzung

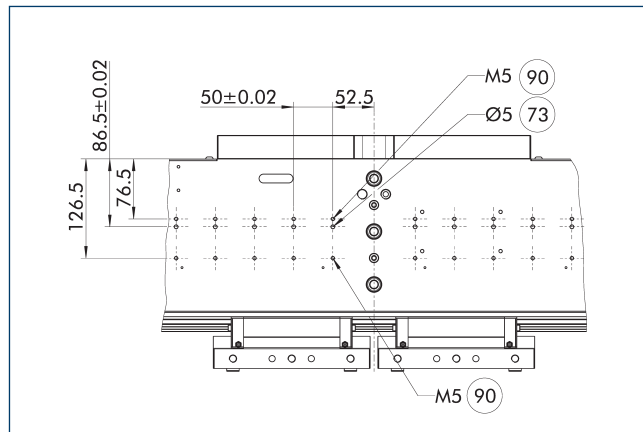


90 Hubbegrenzung in Schließrichtung

91 Hubbegrenzung in Öffnungsrichtung

Der Greifer kann optional mit einer Hubbegrenzung ausgestattet werden. Mit frei positionierbaren Endanschlägen kann der Hub des Greifers anwendungs- bzw. werkstückspezifisch begrenzt werden. Es kann wahlweise die Öffnungs- oder Schließrichtung oder beide Richtungen begrenzt werden.

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten

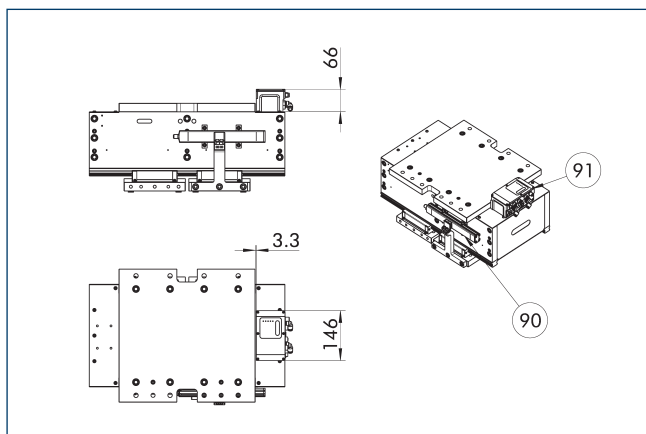


73 Passung für Zentrierstift

90 Gewinde

Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

Pneumatische Positioniereinheit



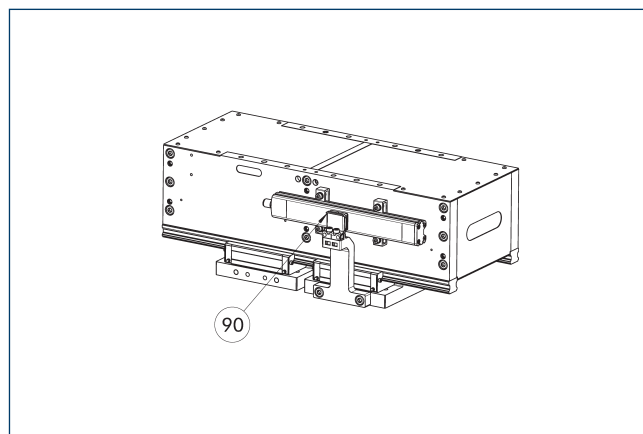
90 Pneumatische Positioniereinheit PPD

91 Induktives Positionsmesssystem

Die Option Pneumatische Positioniereinheit kann nur in Kombination mit der Option Induktives Positionsmesssystem ausgewählt werden

① Weitere Abmessungen entnehmen Sie bitte dem Online-Konfigurator unter <https://schunk.com/de/de/konfigurator-plg>

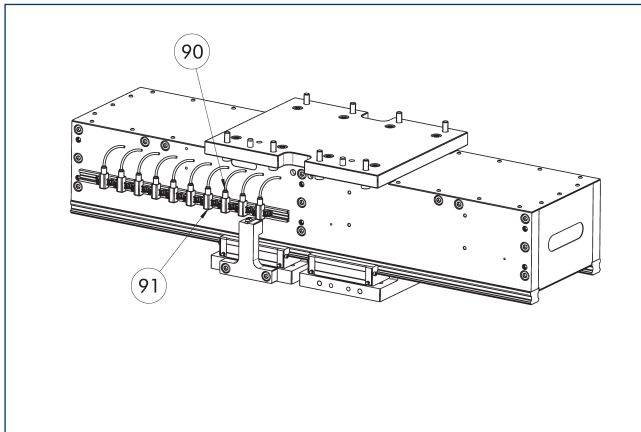
Induktives Positionsmesssystem



90 Induktives Positionsmesssystem

Die Option "induktives Positionsmesssystem" ermöglicht es den gesamten Hub des Greifers analog abzufragen.

Induktive Näherungsschalter



- 90 Induktiver Näherungsschalter 91 Anbauleiste inkl. Halter für induktive Näherungsschalter

Die Sensoren können direkt im Konfigurator ausgewählt und bestellt werden. Diese werden dann am Greifer vormontiert. Alternativ können die Sensoren als Ersatzteil und weiteres Zubehör (z.B. Kabelverlängerungen, Sensorverteiler etc.) anhand der folgenden Identnummer separat bestellt werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 80-O-M12	0301588	
IN 80-O-M8	0301488	
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-O	0301551	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

- ⓘ Zur Abfrage zweier Positionen werden pro Einheit zwei Sensoren benötigt. Optional erhältlich sind Verlängerungskabel oder Sensor-Verteiler. Weitere Produktvarianten des Sensors, zusätzliche Informationen und technische Daten finden sich im Katalogkapitel des Sensors.



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

schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

