



Hand in hand for tomorrow



Спецификация изделия

Изготавливаемый по специальным требованиям, настраиваемый
длинноходовой захват PLG 120

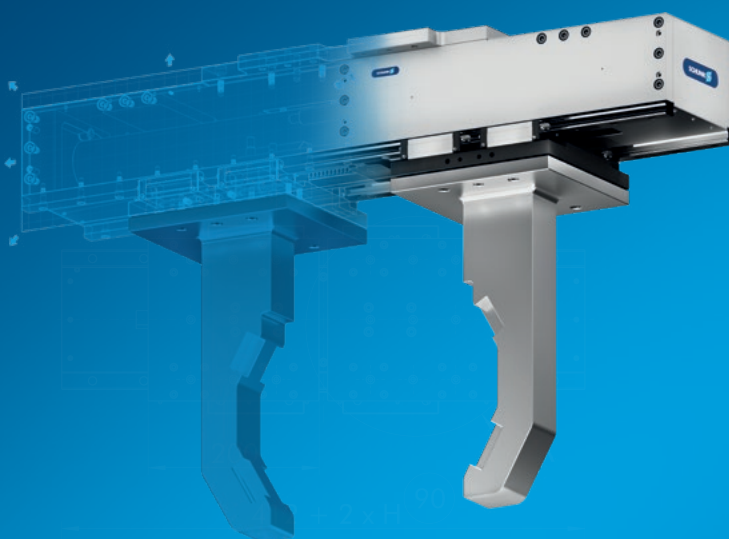
Индивидуальная конструкция. Мощный Гибкость.

Изготавливаемый по специальным требованиям, настраиваемый длинноходовой захват PLG

Пневматический 2-пальцевой параллельный захват с большим ходом кулачка, высоким усилием захвата и профильной направляющей для использования длинных захватных пальцев

Область применения

Индивидуальное решение для широкого спектра применений за счет индивидуальной конфигурации захвата в чистой или мало загрязненной среде



Преимущества – Ваша выгода

Высокая универсальность благодаря длительному ходу кулачка и высокому значению усилия захвата

Использование длинных захватных пальцев стало возможным за счет высоких максимальных моментов профильной направляющей

Специализированный стандартный захват посредством различных вариантов и опций, а также благодаря индивидуальной конфигурации

Веб-инструмент на основе браузера, не требующий лицензии может использоваться без собственной программы САПР

Привлекательные цены и короткие сроки поставки делают процесс реализации проекта быстрым и эффективным

Сниженные затраты на проектирование Простое и быстрое создание специализированных длинноходовых захватов с помощью веб-инструмента проектирования

Ноу-хау SCHUNK снижает ваши усилия и риск

Данные САПР становятся доступны простым нажатием кнопки Захват может моментально интегрироваться в проект, созданный в системе САПР



Размеры
Количество: 5



Масса
19.03 .. 137.7 kg



Усилие захвата
1650 .. 11650 N



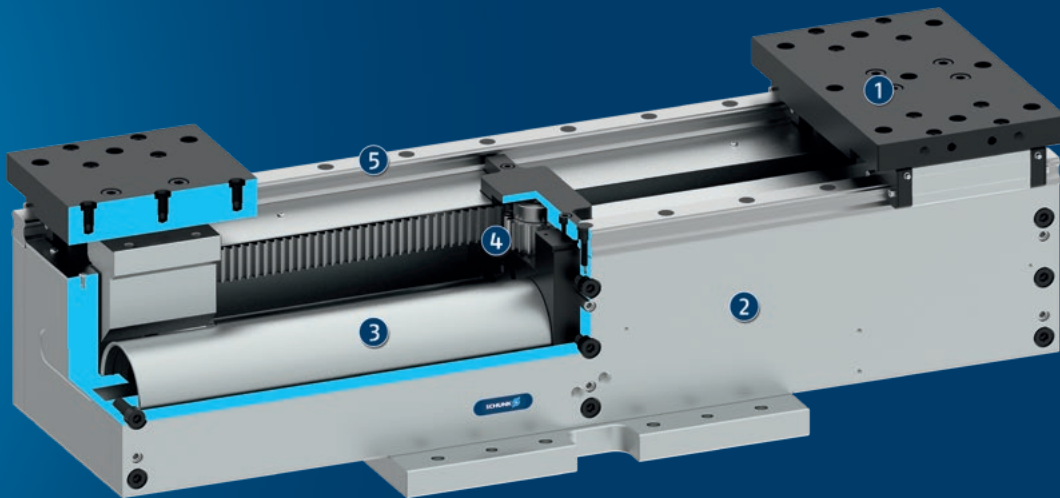
Мин. ход кулачка
100 mm



Макс. ход кулачка
400 mm

Функциональное описание

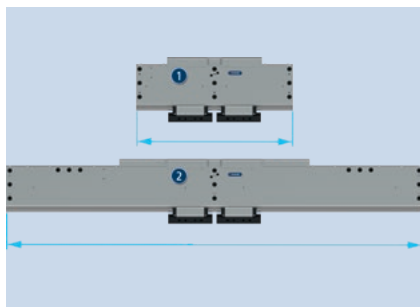
При подаче давления на противоположный поршень базовые губки приводятся в движение, направляемое кареткой поршня. Синхронизация хода губок осуществляется с помощью реечного механизма.



- ① **Базовая губка**
для подсоединения захватных пальцев, адаптированных к конкретной заготовке
- ② **Корпус**
конструкция с улучшенными весовыми характеристиками
- ③ **Привод**
два пневматических цилиндра двойного действия
- ④ **Кинематика**
реечный механизм для симметричного зажатия даже при большом ходе
- ⑤ **Профильная направляющая**
возможность установки длинных пальцев благодаря направляющим базовых губок практически без свободного хода, способным нести большие нагрузки

Подробное функциональное описание

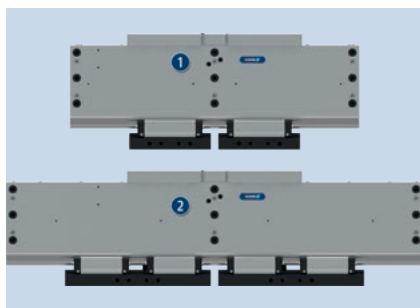
индивидуально настраиваемый ход



Ход захватного кулачка может быть отрегулирован в соответствии с требованиями заказчика от 100 до 400 мм с миллиметровой точностью.

- ❶ Вариант с ходом 100 мм на каждый кулачок
- ❷ Вариант с ходом 400 мм на каждый кулачок

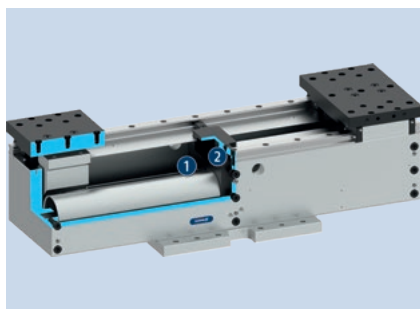
Исполнение пальцев



Захват выпускается с двумя вариантами конструкции пальцев. Помимо основной конструкции — коротких пальцев, для определенных случаев применения могут быть сконфигурированы пальцы увеличенной длины.

- ❶ Длина короткого пальца с двумя направляющими каретками на базовом кулачке
- ❷ Длина длинного пальца с четырьмя направляющими каретками на базовом кулачке

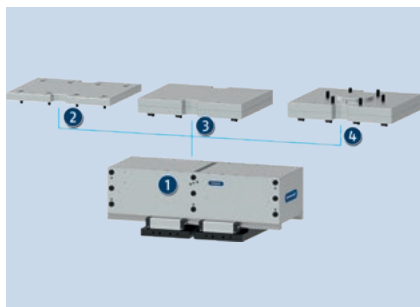
Синхронизация



Захват может быть сконфигурирован для работы в синхронном и асинхронном режиме, а так же в режиме без синхронизации. В синхронном варианте оба базовых кулачка движутся одновременно и синхронизируются кинематически — посредством зубчатой рейки и шестерни. Вариант без синхронизации позволяет управлять обоими базовыми кулачками одновременно, при этом их движение не синхронизируется. В асинхронном варианте можно управлять двумя базовыми кулачками независимо и отдельно друг от друга.

- ❶ Без шестерни
- ❷ Закрытые отверстия для раздельного управления кулачками захвата

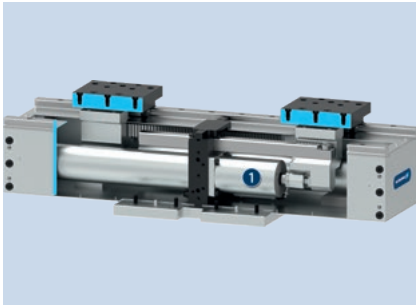
Крепление захвата



Захват допускает различные варианты монтажа на роботах и порталах.

- ❶ Без адаптерной плиты (соблюдайте инструкции по установке)
- ❷ Цельная адаптерная плита (сторона захвата)
- ❸ Адаптерная плита в сборе (сторона захвата + заготовка)
- ❹ Адаптерная плита с шаблоном винтового соединения в соответствии с EN ISO 9409

Зажатие с позиционированием



Зажатие с позиционированием позволяет фиксировать положение базового кулачка в положении без подвода энергии.

- ❶ Для надежной фиксации положения зажатия зажимной элемент с магнитным выключателем для контроля положения зажимает шток приводного поршня

Клапан поддержания давления



Предварительно собранный клапан поддержания давления (включая шланг) для временного поддержания усилия и положения зажатия в случае падения давления.

- ❶ SDV-P 10-E, вкл. шланг

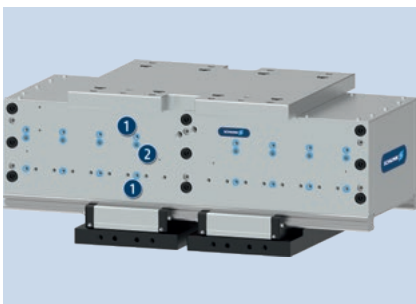
Ограничение хода



Захват может дополнительно оснащаться ограничением хода. В конкретных случаях применения, при зажатии некоторых заготовок ход захвата можно ограничить с помощью свободно позиционируемых концевых упоров. Дополнительно можно ограничивать ход в направлении открытия или закрытия или в обоих направлениях.

- ❶ Свободно позиционируемые концевые упоры
- ❷ Упор, установленный на базовом кулачке

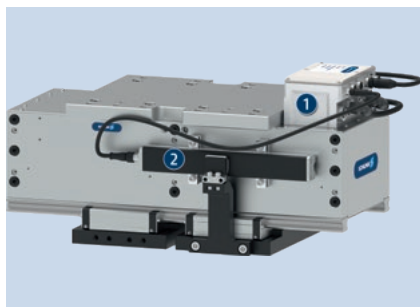
Варианты бокового крепления



Варианты установки на захвате дополнительного оборудования, такого как камеры, распределительные коробки датчиков или продувочные сопла.

- ❶ Соединительная резьба для крепления дополнительного оборудования
- ❷ Посадочные места для центрирующих штифтов

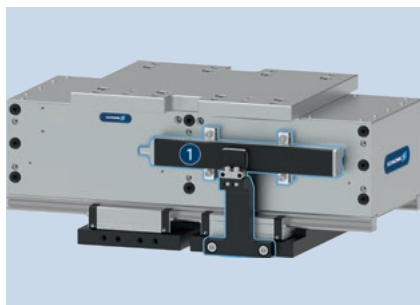
Пневматическое позиционирующее устройство



Предварительно смонтированный PPD (пневматический блок позиционирования) обеспечивает гибкое управление PLG через IO-Link. В сочетании с индуктивной системой измерения положения возможно свободное позиционирование, а также регулировка захватного усилия и скорости PLG.

- ① Пневматическое позиционирующее устройство PPD
- ② Индуктивная система измерения положения

Индуктивная система измерения положения



Опция «индуктивная система измерения положения» обеспечивает аналоговый опрос всего хода захвата.

- ① Монтажный комплект для индуктивной системы измерения положения

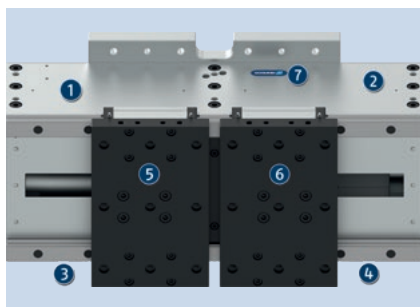
Крепежный комплект для индуктивного бесконтактного выключателя



Используя внешние подключения, на захват с четырех сторон можно установить до десяти индуктивных бесконтактных выключателей, что позволяет контролировать соответствующее количество его положений.

- ① Комплект крепления индуктивных бесконтактных выключателей (в том числе С-образная рейка для монтажа кронштейна датчиков, кронштейны датчиков в требуемом количестве, а также крепежные материалы)
- ② Индуктивный бесконтактный выключатель IN 80

Позиции дополнительного оборудования



Множество дополнительных компонентов (например, средства контроля с помощью индуктивных бесконтактных переключателей) может быть размещено как спереди (положение 1.X), так и сзади захвата (положение 2.X). На данном рисунке вы можете увидеть четыре возможных положения.

- ① Положение 1.1
- ② Положение 1.2
- ③ Положение 2.1
- ④ Положение 2.2
- ⑤ Базовый кулачок 1
- ⑥ Базовый кулачок 2
- ⑦ Паспортная табличка с выгравированным идентификационным номером

Общие замечания о серии

Материал корпуса: Алюминиевый сплав

Материал базовой губки: высокопрочный алюминиевый сплав с твердым анодированным покрытием

Гарантия: 12 месяцев

Комплект поставки: Центрирующие гильзы для крепления пальцев, крепежный материал для крепления захватов для модификаций, выполненных в соответствии со стандартом AKO EN ISO... , инструкция по монтажу (инструкция по эксплуатации с декларацией о соответствии компонентов доступна в Интернете).

Усилие захвата: – это арифметическая сумма отдельных сил, приложенных к каждой губке на расстоянии Р (см. рисунок).

Длина пальца: измеряется как расстояние Р от контрольной поверхности в направлении главной оси.

Максимальная допустимая длина пальца относится к номинальному рабочему давлению. При более высоких давлениях длина пальца должна быть уменьшена пропорционально изменению давления.

Повторяемость: определяется как разброс конечного положения по 100 последовательным ходам.

Время закрывания и открывания: представляет собой время перемещения базовых кулачков без специальных пальцев захвата. Время переключения клапана, время заполнения и время реакции ПЛК не входят в эту величину и должны учитываться при расчете времени выполнения цикла.

Как зайти в онлайн-конфигуратор: Доступ к конфигуратору можно получить через веб-сайт SCHUNK или <https://schunk.com/ru/ru/konfigurator-plg> напрямую.

Удерживающее усилие. Зажатие с позиционированием: представляет собой сумму зажимных усилий на поршневых штоках двух установленных зажимных элементов.

Пример применения

Шкафы управления захватным устройством манипулирования

- ❶ специализированный длинноходовой захват PLG
- ❷ длинный захватный палец
- ❸ Шкаф управления



SCHUNK предлагает больше...

Следующие компоненты повышают работоспособность изделия, прекрасно дополняя высочайшую функциональность, гибкость, надежность и управляемость производственного процесса.



Устройство смены инструмента



Клапан поддержания давления



Индуктивный бесконтактный выключатель



Компенсирующий блок

① Подробные сведения об этих продуктах можно найти на страницах описания продуктов или на сайте www.schunk.com.

Опции и специальная информация

Смазка пищевого качества: Продукт в стандартной комплектации содержит совместимые с пищевыми продуктами смазочные материалы. Требования стандарта EN 1672-2:2020 соблюдены частично. Получить соответствующие сертификаты NSF можно на сайте <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp>, используя данные о смазочных материалах, приведенные в руководстве по эксплуатации. Такие компоненты, как роликовые подшипники, линейные направляющие или амортизаторы, не комплектуются совместимыми с пищевыми продуктами смазочными материалами.

Конфигуратор для длинноходовых захватов

SCHUNK меняет способы разработки захватов специально для конкретного применения.

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

Специальный длинноходовой захват всего за три шага

Шаг 1: Конфигурация захвата

в т.ч. визуализация трехмерного предварительного просмотра в реальном времени

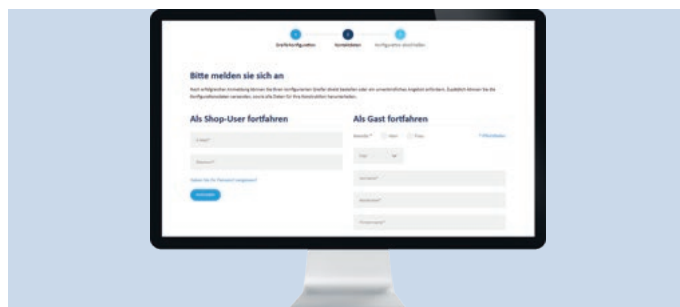
- Выбор размера
- Конфигурация хода захвата
- Выбор варианта (конструкция пальца, синхронизация, крепление захвата и т.д.)
- Выбор дополнительных функций (ограничение хода, контроль положения и т.д.)



Шаг 2: Контактные сведения

Вход через Интернет

- Войдите в систему, используя учетную запись пользователя магазина SCHUNK или
- Войдите как посетитель



Шаг 3: Составление конфигурации

Загрузка файла CAD, запрос расценок или заказ сконфигурированных кулачков захвата

- Укажите количество захватов
- Закажите продукт напрямую или
- Попросите рассчитать стоимость (оформите заказ в SCHUNK, используя обычную процедуру заказа)
- Отправьте конфигурацию в виде ссылки
- Загрузка CAD-файлов



Пример заказа

	PLG	30	250	2	SYN	AKO	KP1.1	SDV-P1.1	HBA	SAB	PPD1	IPM1.1	IN1.1/6	INK 80-S
Описание	PLG													
Размер	20/30/50/75/120													
Ход на губку	100–400													
Исполнение пальцев	1 = длина короткого пальца 2 = длина длинного пальца													
Синхронизация	SYN = с синхронизацией OSY = без синхронизации ASY = асинхронный													
Крепление захвата	- = нет APL = адаптерная плита, цельная (сторона захвата) AKO = адаптерная плита, в сборе (сторона захвата + заготовка) ISO80 = адаптерная плита в сборе EN ISO 9409-1-80-6-M8 ISO100 = адаптерная плита в сборе EN ISO 9409-1-100-6-M8 ISO125 = адаптерная плита в сборе EN ISO 9409-1-125-6-M10 ISO160/M10 = адаптерная плита в сборе EN ISO 9409-1-160-6-M10 ISO160/M12 = адаптерная плита в сборе EN ISO 9409-1-160-11-M12 ISO200/M12 = адаптерная плита в сборе EN ISO 9409-1-200-6-M12 ISO200/M16 = адаптерная плита в сборе EN ISO 9409-1-200-12-M16 ISO250/M12 = адаптерная плита в сборе EN ISO 9409-1-250-6-M12													
Зажатие с позиционированием	- = нет KP1.1 = Положение зажатия, включая мониторинг (кабельный выход в положении 1.1) KP2.2 = Положение зажатия, включая мониторинг (кабельный выход в положении 2.2) KP1.1/2.2 = Положение зажатия, включая мониторинг (кабельный выход в положениях 1.1 и 2.2)													
Клапан поддержания давления	- = Не входит в комплект поставки SDV-P1.1 = клапан стабилизации давления SDV-P 10-E, установленный в положении 1.1 SDV-P2.2 = клапан стабилизации давления SDV-P 10-E, установленный в положении 2.2 SDV-P1.1/2.2 = Клапан стабилизации давления SDV-P 10-E, установленный в положениях 1.1 и 2.2													
Ограничение хода	- = Не входит в комплект поставки HBA = ограничение хода в направлении открытия HBI = ограничение хода в направлении закрытия HBA/HBI = Ограничение хода в направлении открытия и закрытия													

Пример заказа

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

возможность бокового крепления навесного оборудования

- = нет

SAB = возможность бокового крепления навесного оборудования

Пневматическое позиционирующее устройство

- = Не входит в комплект поставки

Индуктивная система измерения положения

- = Не входит в комплект поставки

IPM1.1 = Индуктивная система измерения положения, монтируемая в позиции 1.1 (считывание GBA 1)

IPM2.2 = Индуктивная система измерения положения, монтируемая в позиции 1.1 (считывание GBA 2)

IPM1.1/2.2 = Индуктивная система измерения положения, монтируемая в позиции 1.1 и позиции 2.2 (считывание GBA 1 и GBA 2)

Крепежный комплект для индуктивного бесконтактного выключателя

- = Не входит в комплект поставки

IN1.1/X = Комплект крепления для датчиков X, установленных в положении 1.1

IN1.2/X = Комплект крепления для датчиков X, установленных в положении 1.2

IN2.1/X = Комплект крепления для датчиков X, установленных в положении 2.1

IN2.2/X = Комплект крепления для датчиков X, установленных в положении 2.2

Индуктивные датчики

- = Не входит в комплект поставки

IN 80-S-M8 = IN 80-S-M8 включен в комплектацию и смонтирован

IN 80-S-M12 = IN 80-S-M12 включен в комплектацию и смонтирован

INK 80-S = INK 80-S включен в комплектацию и смонтирован

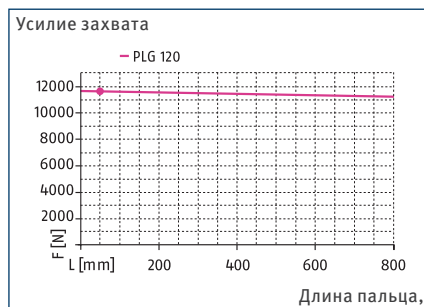
IN 80-O-M8 = IN 80-O-M8 включен в комплектацию и смонтирован

IN 80-O-M12 = IN 80-O-M12 включен в комплектацию и смонтирован

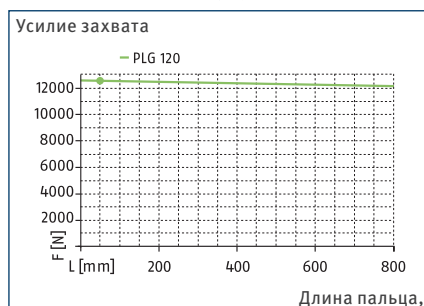
INK 80-O = INK 80-O включен в комплектацию и смонтирован



Усилие захвата, наружный захват



Усилие захвата, внутренний захват



Макс. нагрузки



① Указанные моменты и силы являются статическими значениями, прикладываются к каждому базовому кулачку и могут действовать одновременно. Эти нагрузки могут возникать в дополнение к моменту, создаваемому собственно силой захвата. См. также диаграмму для определения моментных нагрузок.

Технические характеристики

Описание		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
Исполнение пальцев		короткая	короткая	короткая	длинная	длинная	длинная
Синхронизация		Synchron	Асинхронная	без синхронизации	Synchron	Асинхронная	без синхронизации
Мин. ход кулачка	[mm]	100	100	100	100	100	100
Макс. ход кулачка	[mm]	400	400	400	400	400	400
Усилие закрытия/открытия	[N]	11650/12500	11650/12500	11650/12500	11650/12500	11650/12500	11650/12500
Вес*	[kg]	98.3	94.6	94.6	137.7	133.9	133.9
Дополнительная масса на 1 мм хода**	[kg]	0.135	0.135	0.135	0.133	0.133	0.133
Мин./норм./макс. рабочее давление	[bar]	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6
Время закрывания/открывания*	[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
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	280	280	280	800	800	800
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	35	35	35	35	35	35
Класс защиты IP		30	30	30	30	30	30
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90
Повторяемость	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
Удерживающее усилие. Зажатие с позиционированием***	[N]	15000	15000	15000	15000	15000	15000
Моменты M_x max./ M_y max./ M_z max.*	[Nm]	364/1400/560	364/1400/560	364/1400/560	520/2000/800	520/2000/800	520/2000/800
Силы F_z max	[N]	6000	6000	6000	7500	7500	7500

① Вы найдете полные технические характеристики и дополнительные данные для всех вариантов ваших конфигураций в таблице PDF.

* *относится к базовому варианту с ходом 100 мм на кулачок без дополнительных опций

** **относится к базовому исполнению без дополнительных опций

*** **относится к варианту с зажатием с позиционированием

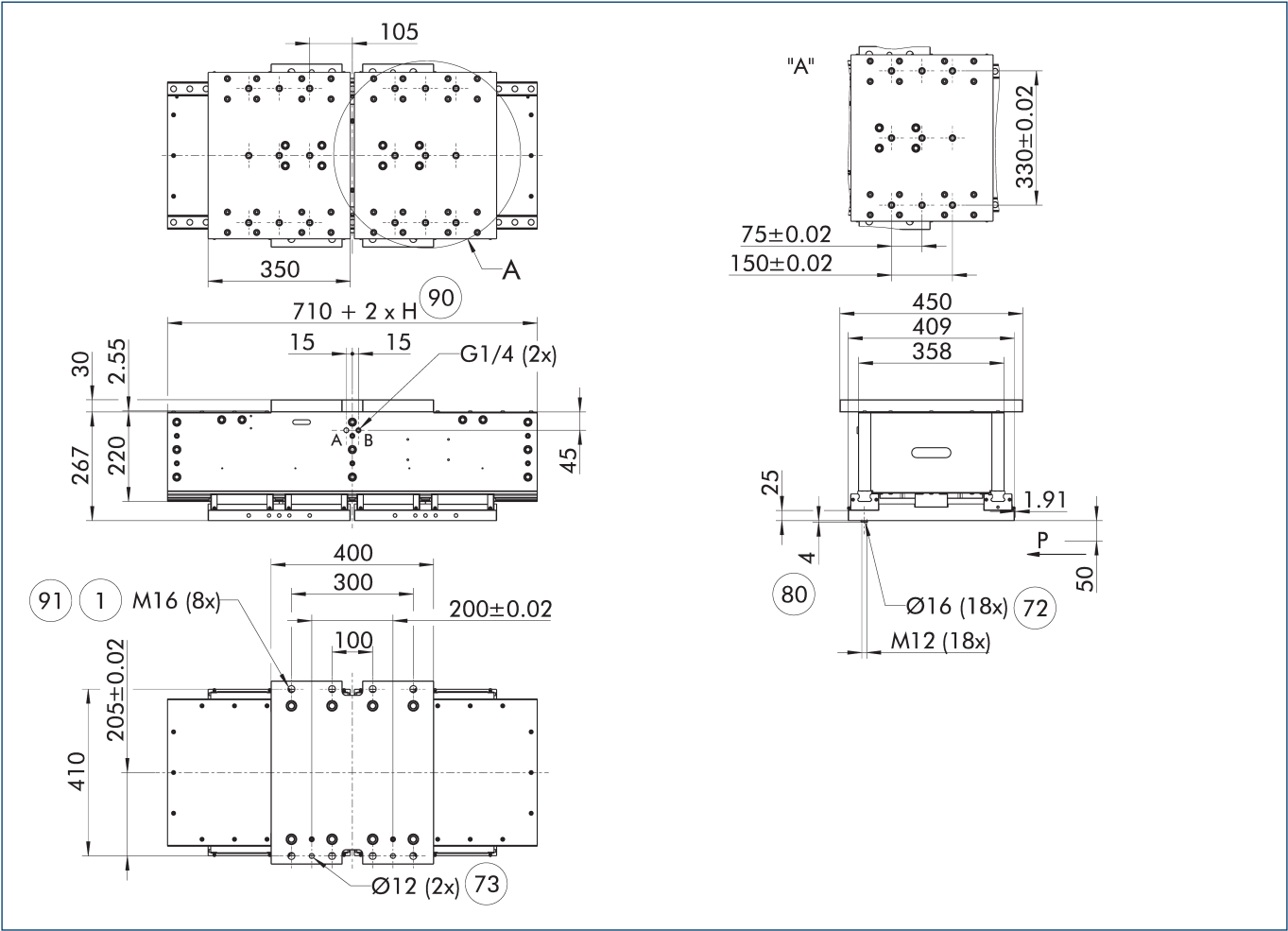
[illegible]

А	Главное соединение, открытие захвата	73	Посадочные места для центрирующих штифтов
В	Главное соединение, закрытие захвата	80	Глубина отверстия центрирующей втулки в ответной детали
1	Соединение с захватом	90	Ход на губку
72	Подготовка под центрирующие втулки	91	Сквозные отверстия для винтовых соединений

PLG 120

Изготавливаемый по специальным требованиям, настраиваемый длинноходовой захват

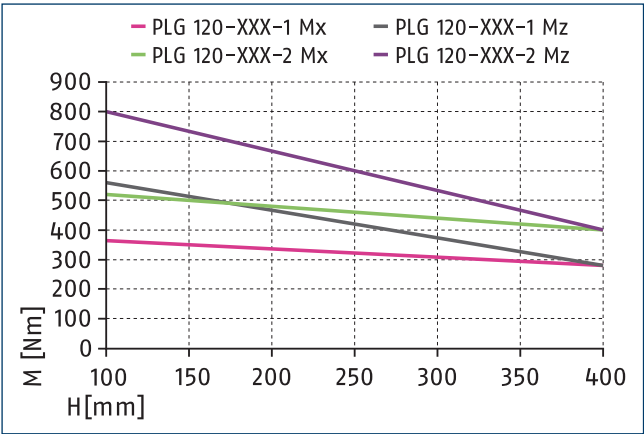
Главный вид PLG 120-...-2-...



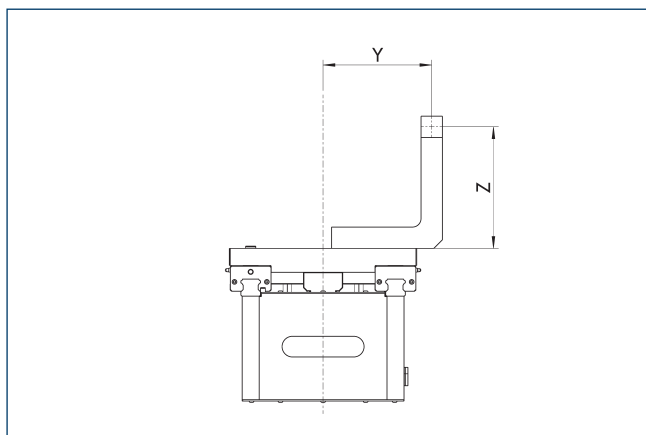
На чертеже показан захват в базовом исполнении с закрытыми губками без учета размеров описанных ниже опций.

- A Главное соединение, открытие захвата
- B Главное соединение, закрытие захвата
- 1 Соединение с захватом
- 72 Подготовка под центрирующие втулки
- 73 Посадочные места для центрирующих штифтов
- 80 Глубина отверстия центрирующей втулки в ответной детали
- 90 Ход на губку
- 91 Сквозные отверстия для винтовых соединений

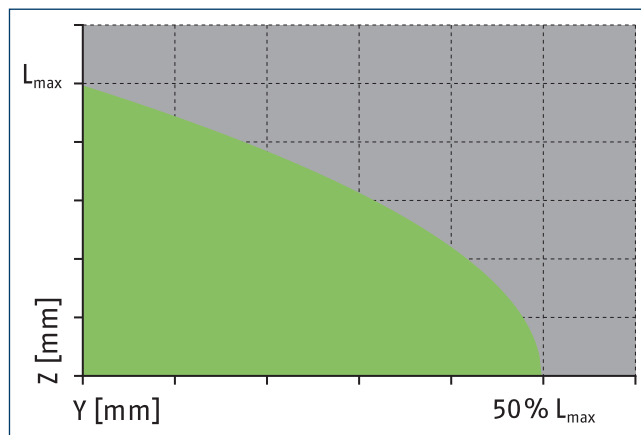
Моментная нагрузка



Максимальный допустимый габарит пальцев



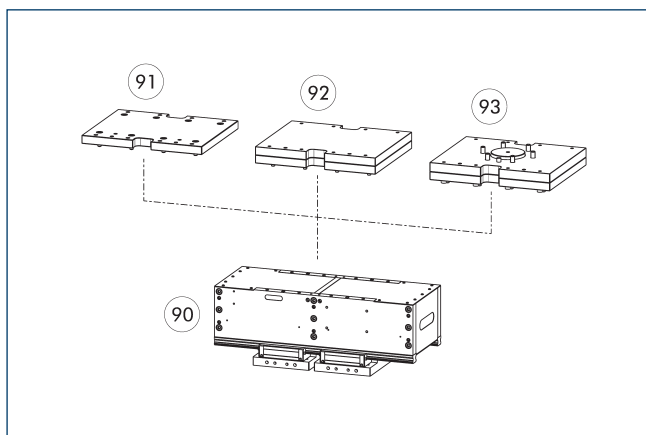
Конструкция пальцев: короткие пальцы



$L_{\max}$ эквивалентна максимальной допустимой длине пальца, см. таблицу с техническими характеристиками

В варианте «длинные пальцы» не допускается боковой выступ.

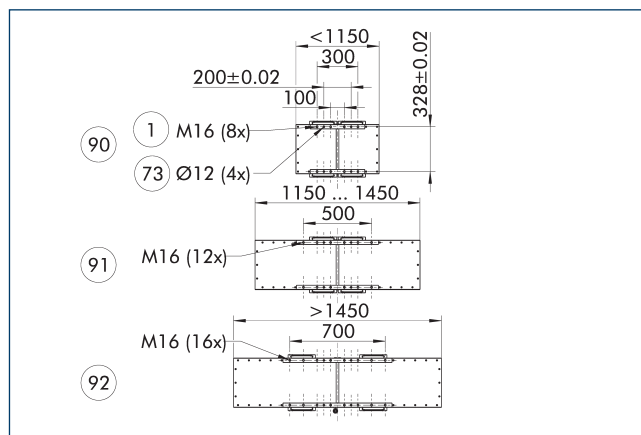
Крепление захвата



- 90 Без адаптерной плиты (соблюдайте инструкции по установке в Руководстве по сборке и эксплуатации)
- 91 Целая адаптерная плита (сторона захвата)
- 92 Адаптерная плита в сборе (сторона захвата + заготовка)
- 93 Адаптерная плита в сборе (сторона захвата + ISO)

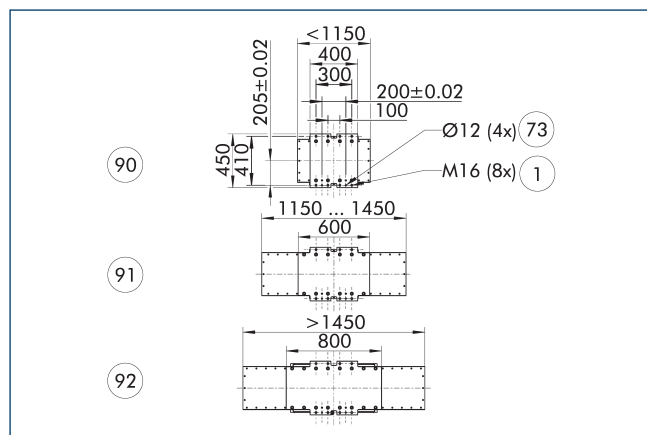
Захват допускает различные варианты монтажа на роботах и порталах.

Крепление захвата без адаптерной плиты



- 1 Соединение с захватом
- 73 Посадочные места для центрирующих штифтов
- 90 Адаптерная плита для захвата длиной до 1149 мм включительно
- 91 Адаптерная плита для захвата длиной от 1150 до 1450 мм
- 92 Адаптерная плита для захвата длиной свыше 1450 мм
- 1 Соблюдайте инструкции по установке в Руководстве по сборке и эксплуатации

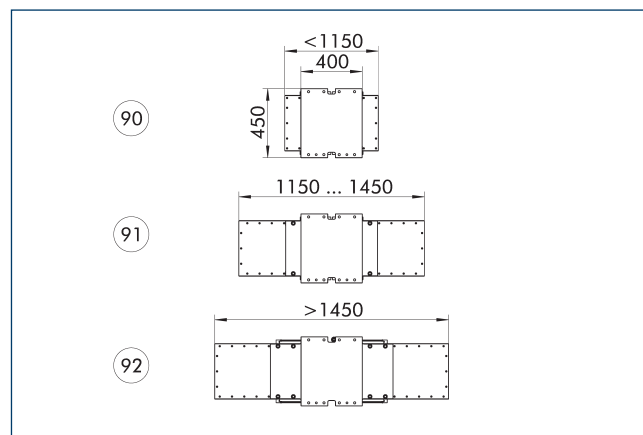
Цельная адаптерная плита (сторона захвата)



- ① Соединение с захватом
- ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов
- ⑨① Адаптерная плита для захвата длиной до 1149 мм включительно
- ⑨① Адаптерная плита для захвата длиной от 1150 до 1450 мм
- ⑨② Адаптерная плита для захвата длиной свыше 1450 мм

Поставляемая адаптерная плита имеет шаблон винтового крепления, а также интерфейс со второй адаптерной плитой. Вторая адаптерная плита должна изготавливаться заказчиком. При использовании двухкомпонентной адаптерной плиты захват также может быть установлен и закреплён с верхней стороны.

Адаптерная плита из двух деталей

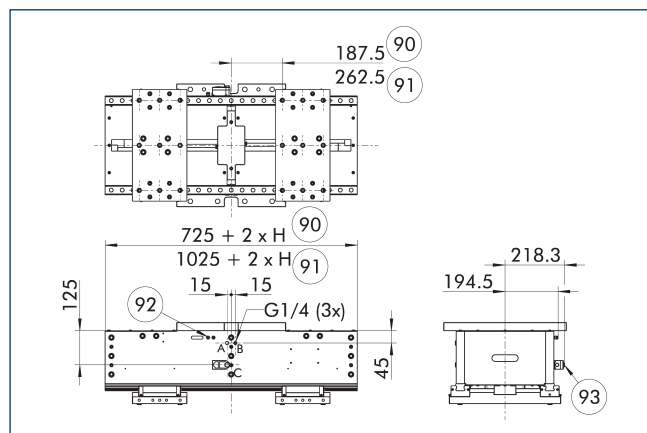


- ⑨① Адаптерная плита для захвата длиной до 1149 мм включительно
- ⑨① Адаптерная плита для захвата длиной от 1150 до 1450 мм
- ⑨② Адаптерная плита для захвата длиной свыше 1450 мм

В варианте «адаптерная плита в комплекте (сторона захвата + заготовка)» шаблон винтовых соединений пользовательского интерфейса может быть встроен во вторую заготовку адаптерной пластины. Это сводит к минимуму работу, требуемую от заказчика. В варианте «адаптерная плита в сборе (сторона захвата + ISO)» фланец EN ISO 9409 располагается на адаптерной плите со стороны работы.

- ① На чертеже показана заготовка. Возможные шаблоны винтовых соединений в соответствии с EN ISO 9409 можно найти в конфигураторе.

Зажатие с позиционированием

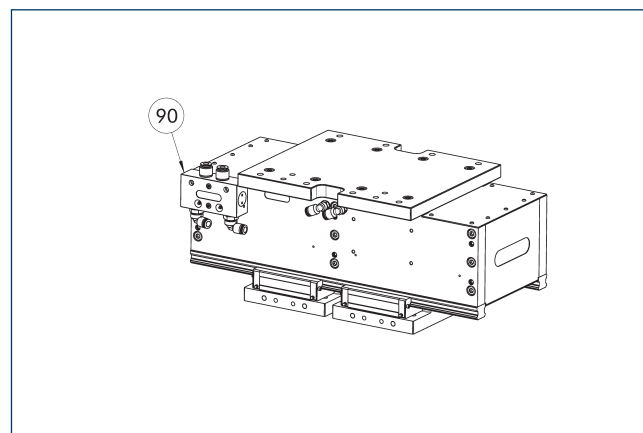


- ⑨① для варианта «короткий палец»
- ⑨① для варианта «длинный палец»
- ⑨② Контроль зажимных элементов
- ⑨③ Главное соединение позиционного зажима, включая быстродействующий воздушный предохранительный клапан

Зажатие с позиционированием позволяет фиксировать положение базового кулачка в положении без подвода энергии. Для надежной фиксации положения зажатия зажимной элемент с магнитным выключателем для контроля положения зажимает шток приводного поршня. На чертеже показаны изменения размеров в вариантах с позиционным зажимом по сравнению с представленными на главном виде вариантами без позиционного зажима.

- ① Более подробную информацию о магнитном переключателе можно найти в руководстве по сборке и эксплуатации.

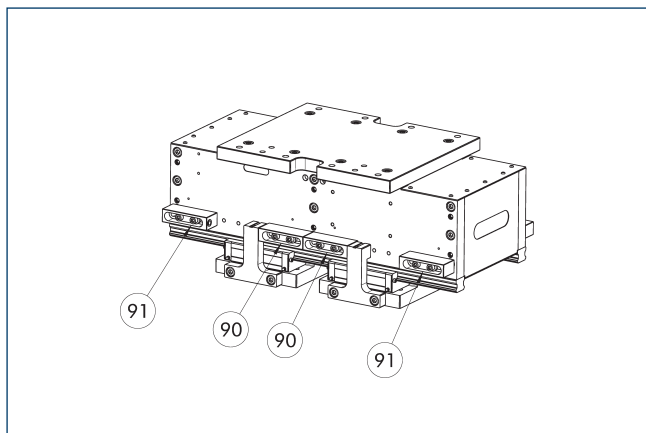
Клапан поддержания давления



- ⑨① Клапан поддержания давления SDV-P

Предварительно собранный клапан поддержания давления (включая шланг) для временного поддержания усилия и положения зажатия в случае падения давления.

Ограничение хода

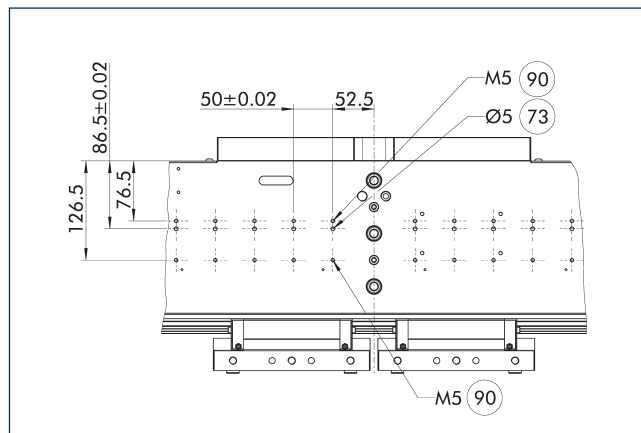


90 Ограничение хода в направлении закрытия

91 Ограничение хода в направлении открытия

Захват может дополнительно оснащаться ограничением хода. В конкретных случаях применения, при зажатии некоторых заготовок ход захвата можно ограничить с помощью свободно позиционируемых концевых упоров. Дополнительно можно ограничивать ход в направлении открытия или закрытия или в обоих направлениях.

Варианты бокового крепления

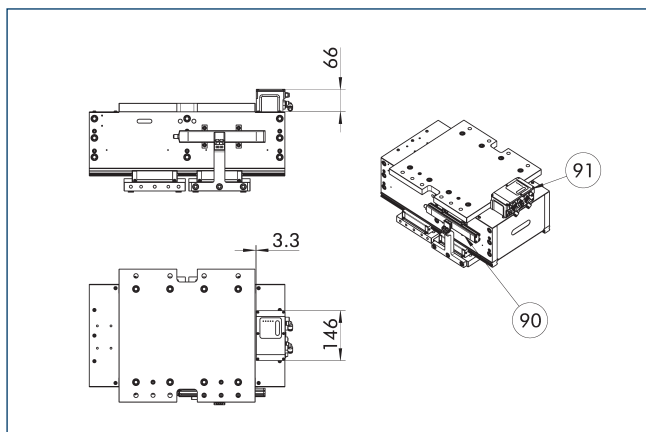


73 Посадочные места для центрирующих штифтов

90 Резьба

Варианты установки на захвате дополнительного оборудования, такого как камеры, распределительные коробки датчиков или продувочные сопла. На чертеже показано расположение вариантов крепления.

Пневматическое позиционирующее устройство



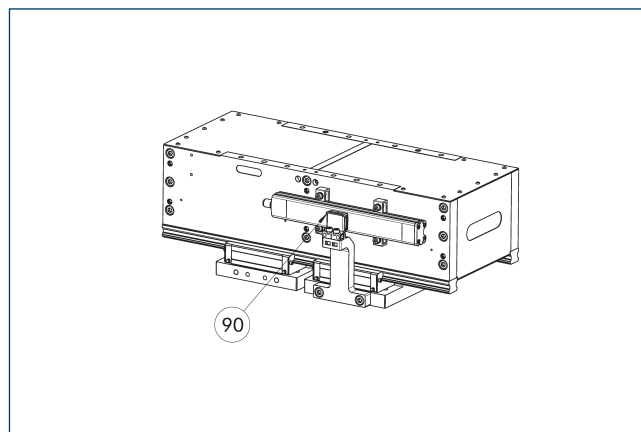
90 Пневматическое позиционирующее устройство PPD

91 Индуктивная система измерения положения

Опция «пневматический блок позиционирования» может быть выбрана только в сочетании с опцией «индуктивная система измерения положения»

① Дополнительные размеры см. в онлайн-конфигураторе на сайте <https://schunk.com/de/de/konfigurator-plg>

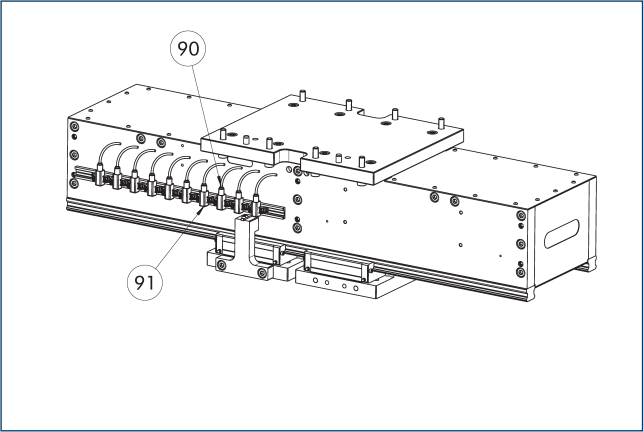
Индуктивная система измерения положения



90 Индуктивная система измерения положения

Опция «индуктивная система измерения положения» обеспечивает аналоговый опрос всего хода захвата.

Индуктивные бесконтактные выключатели



- 90

Индуктивный бесконтактный выключатель
- 91

Комплект подключения, в том числе крепление для индуктивного бесконтактного выключателя

Выбор и заказ датчиков осуществляется непосредственно в конфигураторе. После этого они предварительно монтируются на захвате. Датчики также можно заказать отдельно в виде запасных частей и дополнительных принадлежностей (например, удлинителей кабеля, разветвителей линий датчиков и т.д.), указав следующий идентификационный номер.

Описание	Идент. №	Часто комбинируются
Индуктивный бесконтактный выключатель		
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	
Соединительные кабели		
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	
Зажим для штекера/розетки		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Удлинительный кабель		
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	
Разветвитель линий датчиков		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Требуется по два датчика на узел для контроля двух положений. В качестве опции доступны удлинительные кабели и разветвители линий датчиков. Дополнительные варианты датчиков, дополнительную информацию и технические характеристики можно найти в главе каталога системы датчиков.



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*

