



Hand in hand for tomorrow



Hoja de datos del producto

Pinza de carrera larga personalizada y configurable PLG 120

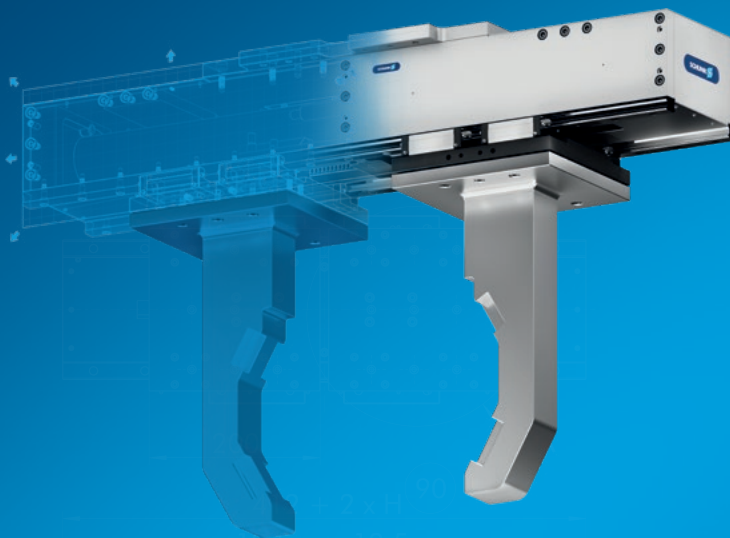
Individual. para la alimentación de pinzas, unidades elevadoras y otros actuadores Flexible.

Pinza de carrera larga PLG personalizada y configurable

Pinza neumática paralela de 2 dedos con gran carrera de las mordazas, gran fuerza de agarre y guía de carriles perfilados para el uso de dedos prensos largos

Campo de aplicación

Solución individual para una amplia gama de aplicaciones mediante la configuración personalizada de la pinza en entornos limpios o ligeramente sucios



Ventajas y beneficios

Alto nivel de flexibilidad debido a la larga carrera de la mordaza y a la gran fuerza de agarre

Uso de dedos prensos largos es posible gracias a los elevados momentos máximos de la guía de carriles perfilados

Gripper estándar específico para la aplicación mediante diversas variantes y opciones y una configuración individual

Herramienta web sin licencia y basada en navegador puede utilizarse sin su propio programa CAD

Precios atractivos y plazos de entrega cortos permitir procesos de proyecto rápidos y eficientes

Reducción del esfuerzo de diseño Construcción sencilla y rápida de pinzas de carrera larga individuales a través de la herramienta web

Conocimientos de SCHUNK reduce el esfuerzo y el riesgo para usted

Datos CAD disponibles con solo pulsar un botón La pinza puede integrarse inmediatamente en el diseño del sistema CAD



Tamaños
Cantidad: 5



Peso
19.03 .. 137.7 kg



Fuerza de agarre
1650 .. 11650 N



Carrera mín. por mordaza
100 mm

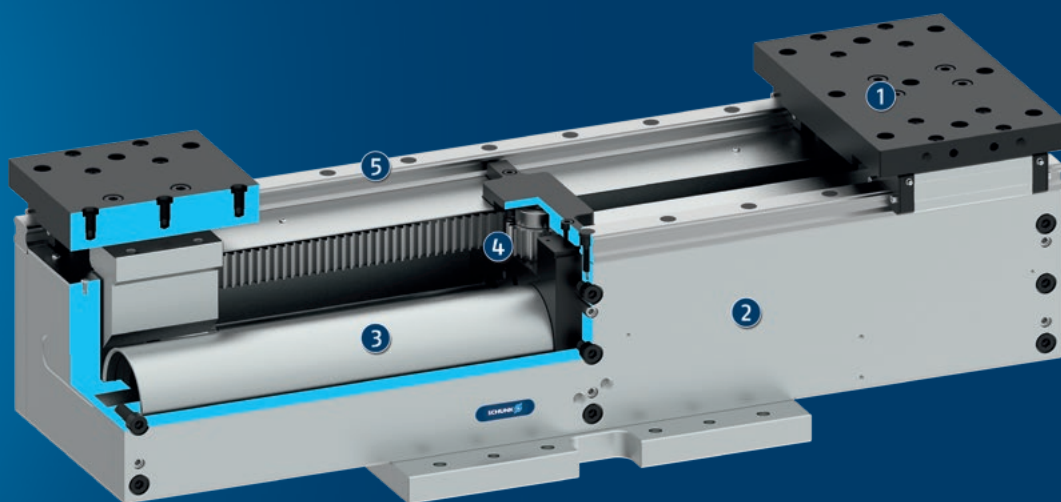


Carrera máx. por mordaza
400 mm

Descripción de funcionamiento

Al aplicar presión en los pistones opuestos, las garras base se ponen en movimiento, al ser guiadas por un talón de arrastre situado en el pistón. La sincronización de la carrera de las garras, se lleva a cabo mediante un sistema

de piñón/cremallera.

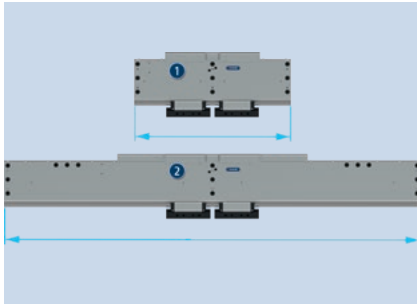


- ① **Garra base**
para la adaptación de los dedos prensores de una pieza concreta
- ② **Carcasa**
diseño con peso optimizado
- ③ **Accionamiento**
dos cilindros neumáticos de doble accionamiento

- ④ **Cinemática**
principio de piñón/cremallera para el agarre autocentrante, incluso en carreras largas
- ⑤ **Perfil guía**
guías de alta resistencia y mínimo juego en dedos de gran longitud

Descripción detallada del funcionamiento

Carrera configurable de forma individual



La carrera por mordaza puede configurarse según las especificaciones del cliente entre 100 mm y 400 mm por mordaza con una precisión milimétrica.

- ❶ Variante con carrera de 100 mm por mordaza
- ❷ Variante con carrera de 400 mm por mordaza

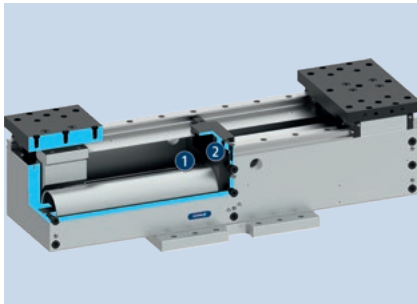
Versión de los dedos



La pinza está disponible en dos versiones de dedo. Además de la variante básica para longitudes de dedo cortas, también puede configurarse una variante con una longitud de dedo larga para las aplicaciones correspondientes.

- ❶ Longitud de dedos corta con dos carros guía por mordaza base
- ❷ Longitud de dedos larga con cuatro carros guía por mordaza base

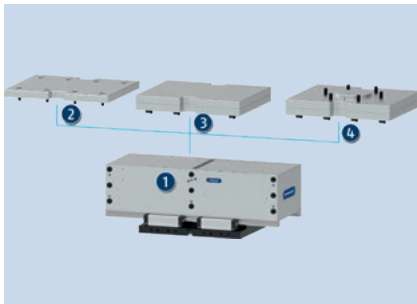
Sincronización



La pinza puede configurarse como una variante sincrónica y asincrónica, así como una variante sin sincronización. En la variante sincrónica, las dos mordazas base se controlan conjuntamente y se sincronizan mediante una cinemática de cremallera y piñón. La variante sin sincronización permite controlar las dos mordazas base conjuntamente, por lo que su movimiento no está sincronizado. En la variante asincrónica, es posible controlar las dos mordazas base de forma independiente y separada entre sí.

- ❶ Sin piñón
- ❷ Orificios cerrados para el control individual de las mordazas de agarre

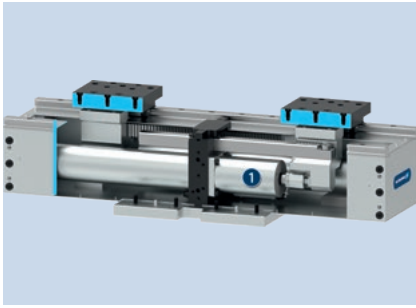
Fijación de la pinza



La pinza ofrece diferentes opciones de montaje en robots o pórticos.

- ❶ Sin placa adaptadora (observe las instrucciones de montaje)
- ❷ Placa adaptadora de una sola pieza (lado de la pinza)
- ❸ Placa adaptadora completa (lado de la pinza + pieza bruta)
- ❹ Placa adaptadora, completa para unión roscada según EN ISO 9409

Posición de sujeción



La sujeción de la posición permite sujetar la posición de la mordaza base en el estado de desenergizado.

- ① Un elemento de sujeción respectivamente, incluida la detección a través de un conmutador magnético, sujeta el vástago del pistón del émbolo de accionamiento para una sujeción fiable de la posición

Válvula de mantenimiento de la presión



Válvula de mantenimiento de la presión premontada (incluida la manguera) para el mantenimiento temporal de la fuerza y la posición en caso de fallo de la presión.

- ① SDV-P 10-E incl. manguera

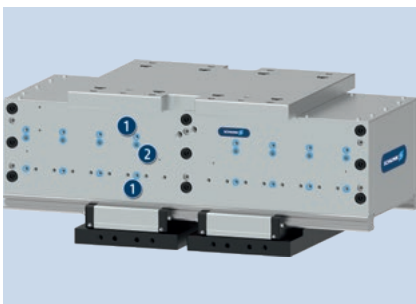
Limitación de carrera



La pinza puede estar equipada opcionalmente con limitación de carrera. Gracias a los topes finales libremente posicionables, la carrera de la pinza puede limitarse para aplicaciones o piezas específicas. La dirección de apertura o de cierre o ambas direcciones pueden limitarse opcionalmente.

- ① Topes finales libremente posicionables
- ② Tope montado en la mordaza base

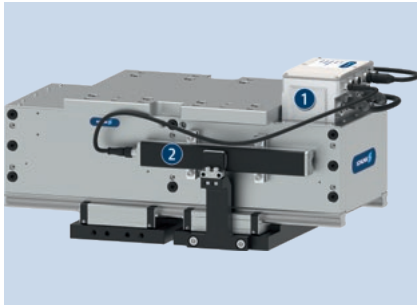
Opciones de montaje laterales



Posibilidades de montaje opcionales en la pinza para montajes de elementos adicionales personalizados, como cámaras, distribuidores de sensores o boquillas de soplado.

- ① Rosca de conexión para el montaje de elementos adicionales
- ② Ajuste para pasador de centrado

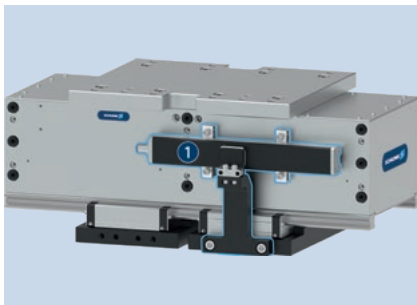
Dispositivo de posicionamiento neumático



El PPD (dispositivo de posicionamiento neumático) premontado permite una activación flexible del PLG a través de IO-Link. Junto con el sistema de medición de posición inductivo, es posible el posicionamiento libre y el ajuste de la velocidad y la fuerza de agarre del PLG.

- ① Dispositivo de posicionamiento neumático PPD
- ② Sistema de medición de la posición inductivo

Sistema de medición de la posición inductivo



La opción "sistema de medición de la posición inductivo" permite consultar toda la carrera de la pinza por medios analógicos.

- ① Juego de montaje para el sistema de medición de la posición inductivo

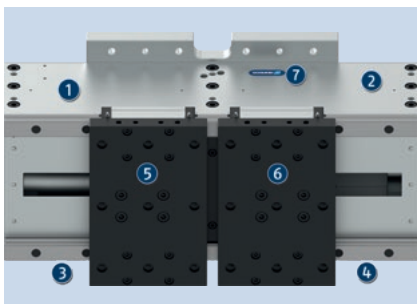
Kit de montaje para el detector inductivo de proximidad



Gracias al montaje externo de hasta diez interruptores de proximidad inductivos en hasta cuatro lados de la pinza, se puede supervisar un número correspondiente de posiciones.

- ① Set de adaptación montado para interruptores de proximidad inductivos (incluye carril C para el montaje del soporte del sensor, soportes del sensor en cantidad seleccionada, así como material de montaje)
- ② Interruptor de proximidad inductivo IN 80

Posiciones de la opción



Se pueden colocar numerosas opciones (como la detección con interruptores de proximidad inductivos) tanto en la parte delantera (posición 1.X) como en la parte trasera (posición 2.X) de la pinza. En la imagen, puede ver las cuatro posiciones posibles.

- ① Posición 1.1
- ② Posición 1.2
- ③ Posición 2.1
- ④ Posición 2.2
- ⑤ Mordaza base 1
- ⑥ Mordaza base 2
- ⑦ Placa de características con número de identificación grabado

Información general sobre la serie

Material de la carcasa: Aleación de aluminio

Material de las mordazas base: aluminio de alta resistencia, anodizado duro

Garantía: 12 meses

Material suministrado: Casquillos de centrado para la fijación de los dedos, material de fijación para la fijación de los grippers para las variantes con AKO EN ISO..., instrucciones de montaje (manual de instrucciones con declaración de incorporación disponible en línea).

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

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

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

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

Cómo llegar al configurador online: Se puede acceder al configurador a través de la página web de SCHUNK o a través de <https://schunk.com/es/es/konfigurator-plg> está disponible directamente.

Fuerza de sujeción de la sujeción de posición: describe la suma de la fuerza de sujeción sobre los vástagos del pistón de los dos elementos de sujeción instalados.

Ejemplo de aplicación

Unidad de agarre para la manipulación de armarios de distribución

- ❶ Pinza de carrera larga PLG personalizada
- ❷ dedo prensor largo
- ❸ Armario de distribución



SCHUNK le ofrece más...

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



Sistema de cambio de herramienta



Válvula de mantenimiento de la presión



Sensor inductivo de proximidad



Unidad de compensación

① Encontrará más información sobre estos productos en las siguientes páginas o en www.schunk.com.

Opciones e información especial

Lubricación de calidad alimentaria: El producto contiene de serie lubricantes aptos para uso alimentario. Los requisitos del estándar EN 1672-2:2020 no se cumplen en su totalidad. Los certificados NSF correspondientes están disponibles en <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> utilizando la información sobre lubricantes que figura en el manual de instrucciones. Los componentes como los rodamientos, las guías lineales o los amortiguadores no están provistos de lubricantes aptos para uso alimentario.

Configurador de pinzas de carrera larga

SCHUNK está cambiando la forma en que las pinzas se diseñan a medida para su aplicación exacta.

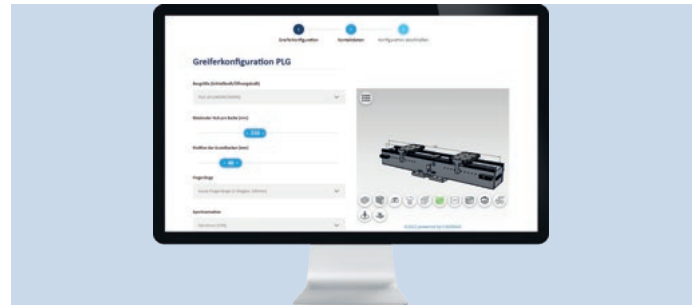
<https://schunk.com/es/es/konfigurator-plg>

Solo tres pasos para una pinza de carrera larga personalizada

Paso 1: Configuración de la pinza

incl. visualización de la vista previa en 3D en tiempo real

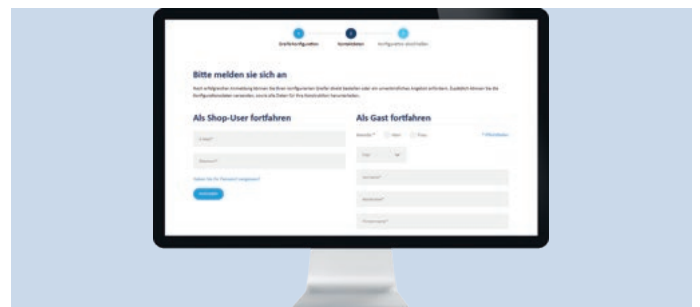
- Selección del tamaño
- Configuración de la carrera de la pinza
- Selección de la variante (variante de dedos, sincronización, fijación de pinzas...)
- Selección de opciones (limitación de carrera, consulta de posición...)



Paso 2: datos de contacto

Iniciar sesión en línea

- Iniciar sesión con el acceso de usuario de la tienda SCHUNK o
- Iniciar sesión como invitado



Paso 3: configuración completa

Descargue CAD, solicite un presupuesto o pida los dedos prensos configurados

- Especifique el número de pinzas
- Pida el producto directamente o
- Solicite un presupuesto (para realizar un pedido a SCHUNK a través de los procesos de pedido habituales)
- Enviar configuración como tinta
- Descargar los archivos CAD



Ejemplo de pedido

	PLG	30	250	2	SYN	AKO	KP1.1	SDV-P1.1	HBA	SAB	PPD1	IPM1.1	IN1.1/6	INK 80-S
Denominación PLG														
Tamaño 20/30/50/75/120														
Carrera por mordaza 100 ... 400														
Versión de los dedos 1 = longitud corta de los dedos 2 = longitud larga de los dedos														
Sincronización SYN = síncrono OSY = sin sincronización ASY = asíncrono														
Fijación de la pinza - = no APL = placa adaptadora, de una sola pieza (lado del gripper) AKO = placa adaptadora, completa (lado del gripper + pieza bruta) ISO80 = placa adaptadora completa EN ISO 9409-1-80-6-M8 ISO100 = placa adaptadora completa EN ISO 9409-1-100-6-M8 ISO125 = placa adaptadora completa EN ISO 9409-1-125-6-M10 ISO160/M10 = placa adaptadora completa EN ISO 9409-1-160-6-M10 ISO160/M12 = placa adaptadora completa EN ISO 9409-1-160-11-M12 ISO200/M12 = placa adaptadora completa EN ISO 9409-1-200-6-M12 ISO200/M16 = placa adaptadora completa EN ISO 9409-1-200-12-M16 ISO250/M12 = placa adaptadora completa EN ISO 9409-1-250-6-M12														
Posición de sujeción - = no KP1.1 = sujeción de posición con monitorización (salida de cable en la posición 1.1) KP2.2 = sujeción de posición con monitorización (salida de cable en la posición 2.2) KP1.1/KP2.2 = sujeción de posición con monitorización (salida de cable en la posición 1.1 y 2.2)														
Válvula de mantenimiento de la presión - = No incluido en el volumen de entrega SDV-P1.1 = válvula de mantenimiento de la presión SDV-P 10-E fijada en la posición 1.1 SDV-P2.2 = válvula de mantenimiento de la presión SDV-P 10-E fijada en la posición 2.2 SDV-P1.1/2.2 = válvula de mantenimiento de la presión SDV-P 10-E montada en la posición 1.1 y 2.2														
Limitación de carrera - = No incluido en el volumen de entrega HBA = limitación de la carrera en dirección de apertura HBI = limitación de la carrera en dirección de cierre HBA-HBI = limitación de la carrera en dirección de apertura y cierre														

Ejemplo de pedido

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

posibilidad de fijación lateral para las piezas de montaje

- = no

SAB = posibilidad de fijación lateral para las piezas de montaje

Dispositivo de posicionamiento neumático

- = No incluido en el volumen de entrega

Sistema de medición de la posición inductivo

- = No incluido en el volumen de entrega

IPM1.1 = Sistema de medición de posición inductivo montado en la posición 1.1 (interrogación GBA 1)

IPM2.2 = Sistema de medición de posición inductivo montado en la posición 1.1 (interrogación GBA 2)

IPM1.1/2.2 = Sistema de medición de posición inductivo montado en la posición 1.1 y en la posición 2.2 (interrogación GBA 1 y GBA 2)

Kit de montaje para el detector inductivo de proximidad

- = No incluido en el volumen de entrega

IN1.1/X = kit de fijación para sensores X montados en la posición 1.1

IN1.2/X = kit de fijación para sensores X montados en la posición 1.2

IN2.1/X = kit de fijación para sensores X montados en la posición 2.1

IN2.2/X = kit de fijación para sensores X montados en la posición 2.2

Sensores inductivos

- = No incluido en el volumen de entrega

IN 80-S-M8 = IN 80-S-M8 incluido en el volumen de entrega y fijado

IN 80-S-M12 = IN 80-S-M12 incluido en el volumen de entrega y fijado

INK 80-S = INK 80-S incluido en el volumen de entrega y fijado

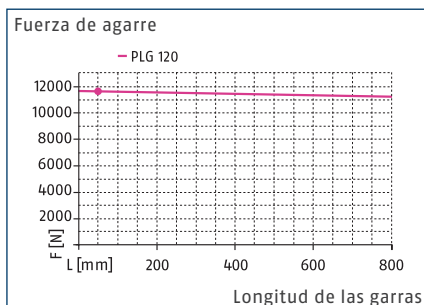
IN 80-O-M8 = IN 80-O-M8 incluido en el volumen de entrega y fijado

IN 80-O-M12 = IN 80-O-M12 incluido en el volumen de entrega y fijado

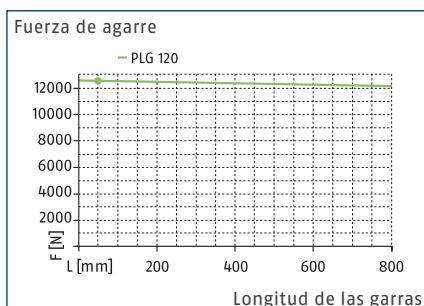
INK 80-O = INK 80-O incluido en el volumen de entrega y fijado



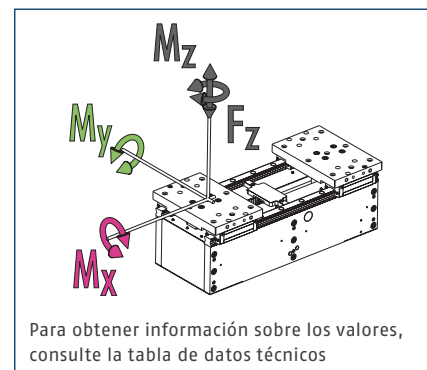
Fuerza de agarre en el cierre



Fuerza de agarre en la apertura



Cargas máx.



- ① Las fuerzas y los momentos indicados son valores estáticos que se aplican por garra base y deben darse simultáneamente. Las cargas pueden ocurrir de forma adicional al momento generado por la propia fuerza de agarre. Consultar también el diagrama para conocer las cargas de momentos.

Datos técnicos

Denominación		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
Versión de los dedos		corto	corto	corto	largo	largo	largo
Sincronización		Synchron	Asíncrono	sin sincronización	Synchron	Asíncrono	sin sincronización
Carrera mín. por mordaza	[mm]	100	100	100	100	100	100
Carrera máx. por mordaza	[mm]	400	400	400	400	400	400
Fuerza de cierre/apertura	[N]	11650/12500	11650/12500	11650/12500	11650/12500	11650/12500	11650/12500
Peso*	[kg]	98.3	94.6	94.6	137.7	133.9	133.9
Peso adicional por carrera de 1 mm**	[kg]	0.135	0.135	0.135	0.133	0.133	0.133
Presión de trabajo mín./nom./máx.	[bar]	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6	2/6/6
Tiempo de cierre/apertura*	[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
Longitud máxima admisible de los dedos	[mm]	280	280	280	800	800	800
Peso máx. admisible por dedo	[kg]	35	35	35	35	35	35
Clase de protección IP		30	30	30	30	30	30
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90	5/90
Precisión de repetición	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
Fuerza de sujeción de la sujeción de posición ***	[N]	15000	15000	15000	15000	15000	15000
Momentos 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
Fuerzas Fz máx.	[N]	6000	6000	6000	7500	7500	7500

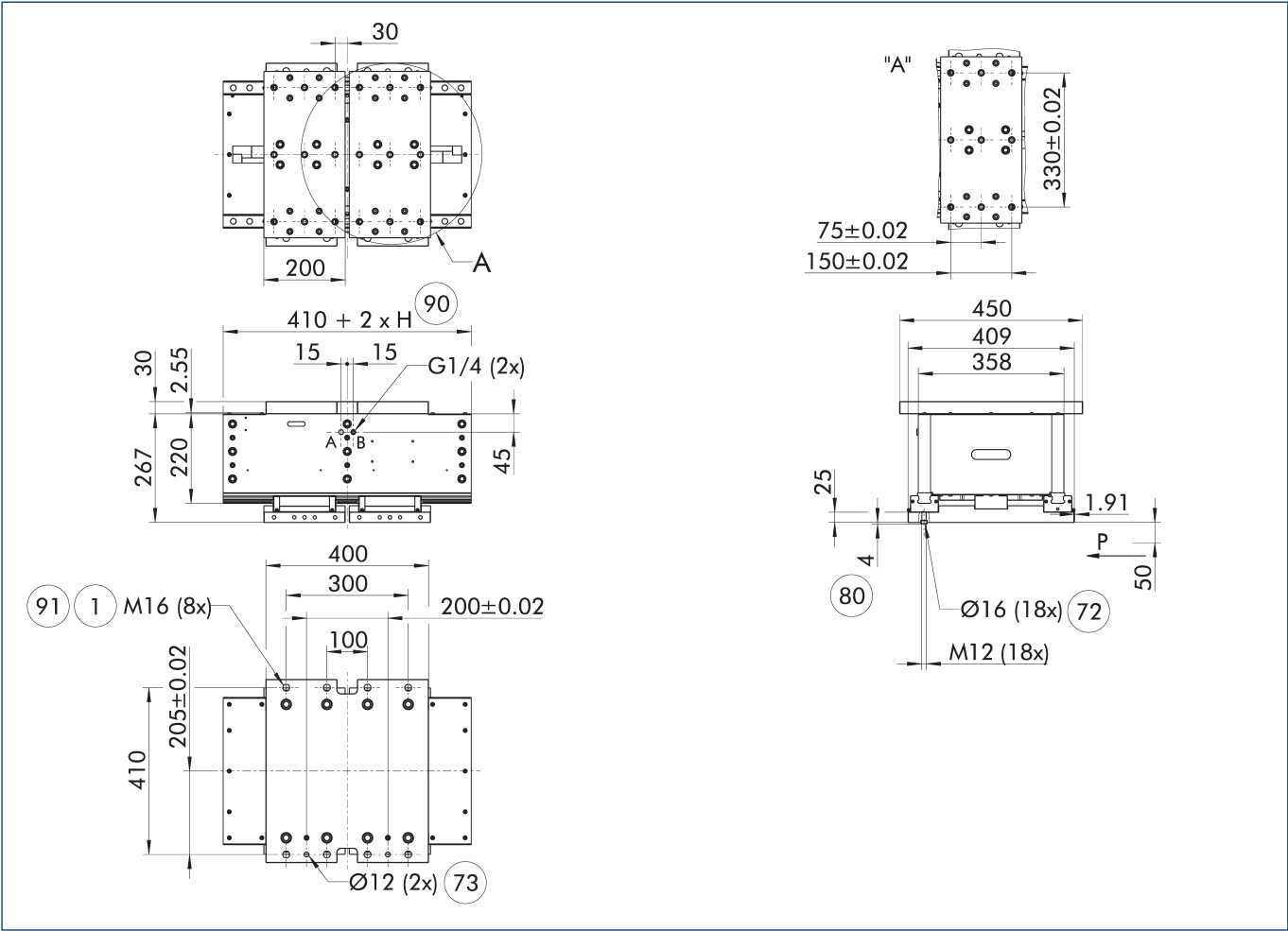
- ① Encontrará los datos técnicos completos o complementarios de todas las opciones de combinación en la hoja de datos en formato PDF a continuación de su configuración individual.

* *relativo a la variante básica mostrada con 100 mm de carrera por mordaza sin opciones adicionales

** **Se refiere a la variante básica sin opciones adicionales

*** **En referencia a la variante con sujeción de posición

Vista principal PLG 120-...-1-...



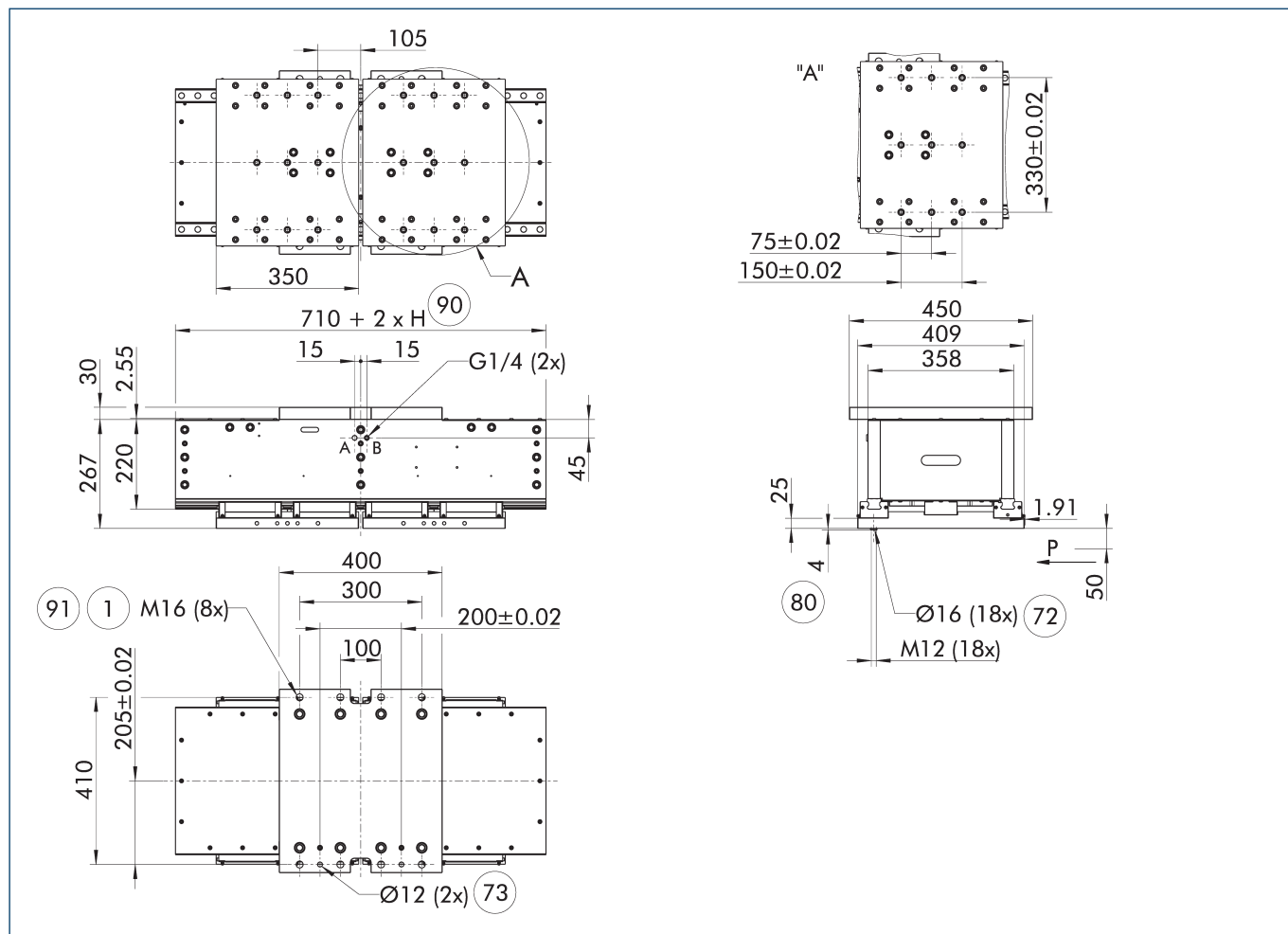
El esquema, muestra el modelo básico de la Gripper con las dedos cerradas, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- | | | | |
|----|---|----|---|
| A | Conexión principal apertura de la pinza | 73 | Ajuste para pasador de centrado |
| B | Conexión principal cierre de la pinza | 80 | Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centrado |
| 1 | Conexión de la pinza | 90 | Carrera por mordaza |
| 72 | Índice del muelle | 91 | Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

PLG 120

Pinza de carrera larga personalizada y configurable

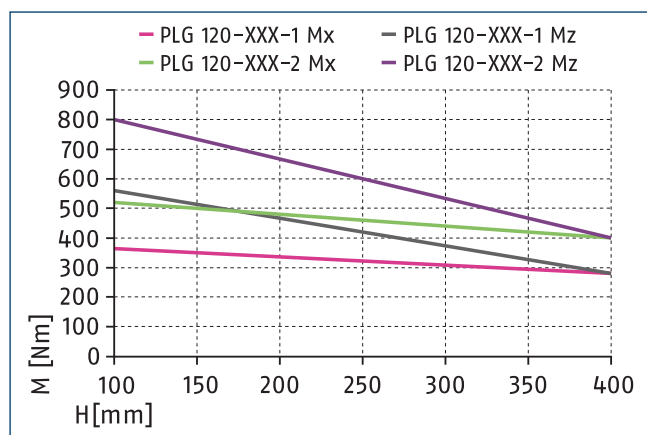
Vista principal PLG 120-...-2-...



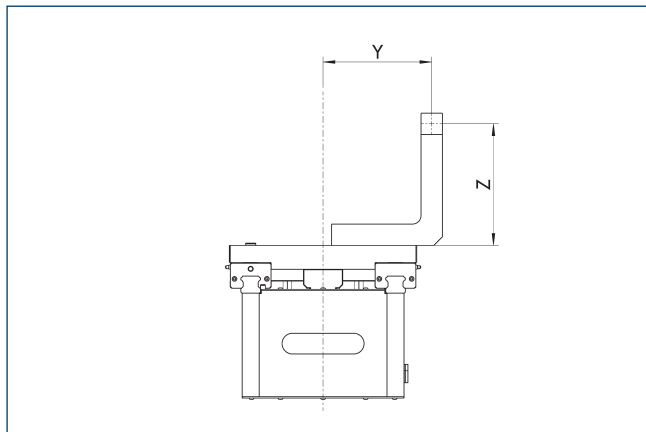
El esquema, muestra el modelo básico de la Gripper con las dedos cerradas, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- A Conexión principal apertura de la pinza
- B Conexión principal cierre de la pinza
- ① Conexión de la pinza
- ⑦② Índice del muelle
- ⑦③ Ajuste para pasador de centraje
- ⑧① Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centraje
- ⑨① Carrera por mordaza
- ⑨① Perforación de orificios pasantes para la unión roscada

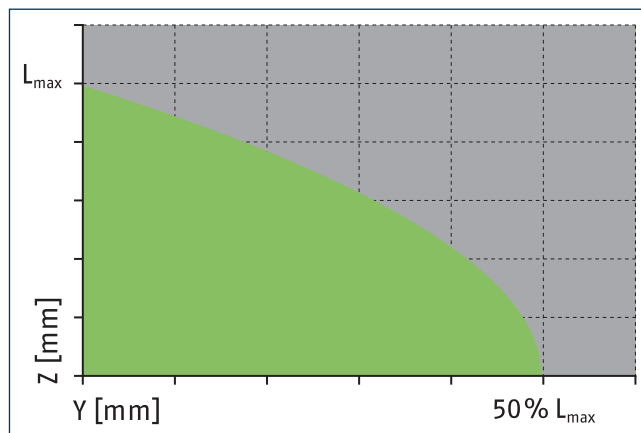
Momentos de carga



Máxima proyección permitida de los dedos



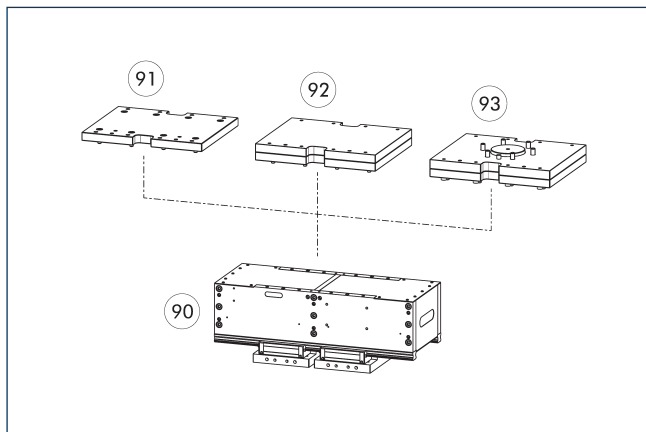
Versión de los dedos: longitud de los dedos corta



L_{max} equivale a la longitud de dedo máxima permitida (consulte la tabla de datos técnicos).

Para la variante con "longitud de los dedos larga" no se permite ninguna proyección lateral.

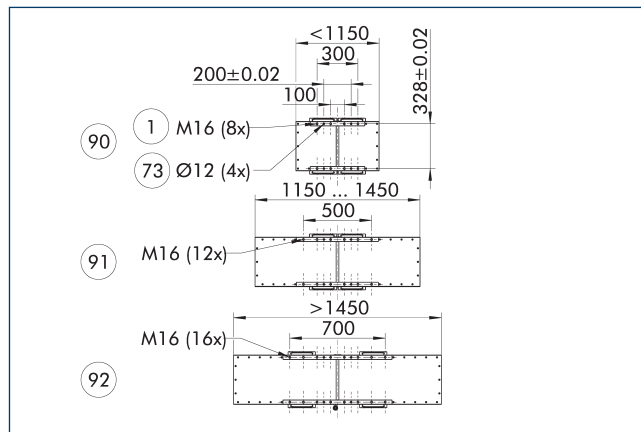
Fijación de la pinza



- 90 Sin placa adaptadora (observe las instrucciones de montaje en el manual de instrucciones y montaje)
- 91 Placa adaptadora de una sola pieza (lado de la pinza)
- 92 Placa adaptadora completa (lado de la pinza + pieza bruta)
- 93 Placa adaptadora completa (lado de la pinza + ISO)

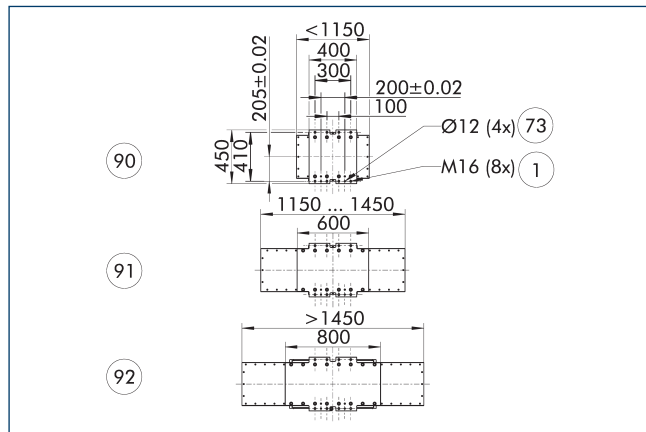
La pinza ofrece diferentes opciones de montaje en robots o pórticos.

Fijación de la pinza sin placa adaptadora



- 1 Conexión de la pinza
- 73 Ajuste para pasador de centrado
- 90 Placa adaptadora con una longitud de agarre de hasta 1149 mm incluidos
- 91 Placa adaptadora con una longitud de agarre entre 1150 mm y 1450 mm
- 92 Placa adaptadora con una longitud de agarre superior a 1450 mm
- ① Observe las instrucciones de montaje en el manual de instrucciones y montaje.

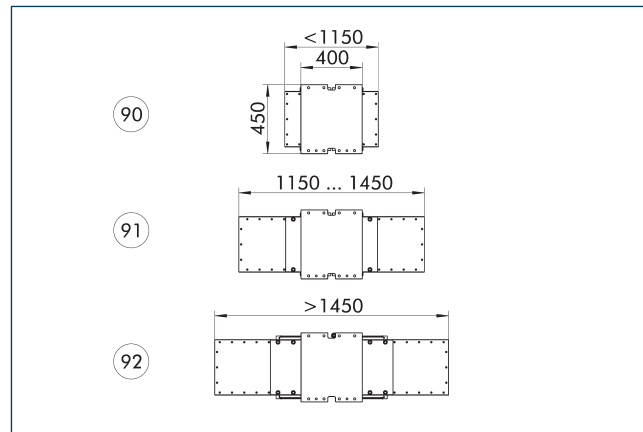
Placa adaptadora de una sola pieza (lado de la pinza)



- ① Conexión de la pinza
- ⑦ Ajuste para pasador de centraje
- ⑨ Placa adaptadora con una longitud de agarre de hasta 1149 mm incluidos
- ⑨ Placa adaptadora con una longitud de agarre entre 1150 mm y 1450 mm
- ⑨ Placa adaptadora con una longitud de agarre superior a 1450 mm

La placa adaptadora suministrada incluye el patrón de atornillado de la pinza, así como la interfaz para la segunda placa adaptadora. La segunda placa adaptadora debe ser fabricada por el cliente. Mediante el uso de una placa adaptadora de dos piezas, la pinza también puede montarse y fijarse desde la parte superior.

Placa adaptadora de dos piezas

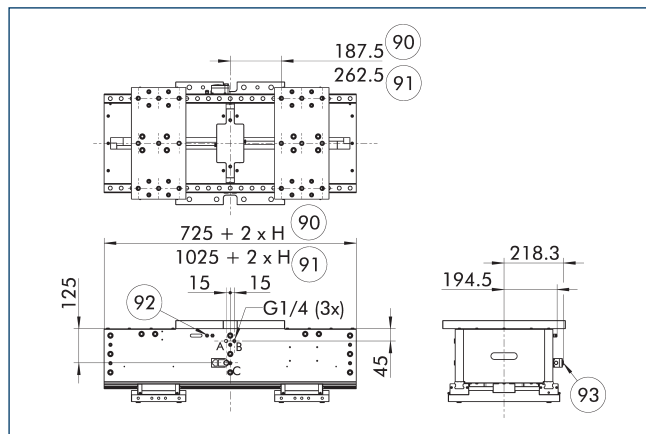


- ⑨ Placa adaptadora con una longitud de agarre de hasta 1149 mm incluidos
- ⑨ Placa adaptadora con una longitud de agarre entre 1150 mm y 1450 mm
- ⑨ Placa adaptadora con una longitud de agarre superior a 1450 mm

Con la variante de "placa adaptadora completa (lado de la pinza + pieza en bruto)", el patrón de atornillado de la interfaz del cliente puede insertarse en la segunda placa adaptadora en bruto. Esto reduce al mínimo el trabajo que debe realizar el cliente. En la variante de "placa adaptadora completa (lado de la pinza + ISO)", se incluye una brida según la norma EN ISO 9409 en la placa adaptadora del lado del robot.

- ① El dibujo muestra la pieza bruta. En el configurador se pueden encontrar los posibles patrones de atornillado según la norma EN ISO 9409.

Posición de sujeción

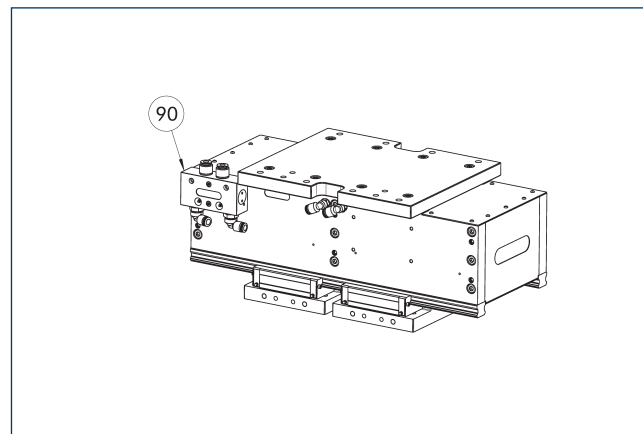


- ⑨ para la variante de "longitud de dedos corta"
- ⑨ para la variante de "longitud de dedos larga"
- ⑨ DetECCIÓN de los elementos de sujeción
- ⑨ Conexión principal de la abrazadera de posición incl. válvula de alivio rápido de aire

La sujeción de la posición permite sujetar la posición de la mordaza base en estado de desenergizado. Un elemento de sujeción respectivamente, incluida la detección a través de un conmutador magnético, sujeta el vástago del pistón del émbolo de accionamiento para una sujeción fiable de la posición. El esquema muestra los cambios dimensionales de las variantes con sujeción de posición en comparación con la variante que se muestra en la vista principal sin sujeción de posición.

- ① Para más información detallada, consulte el manual de instrucciones y montaje.

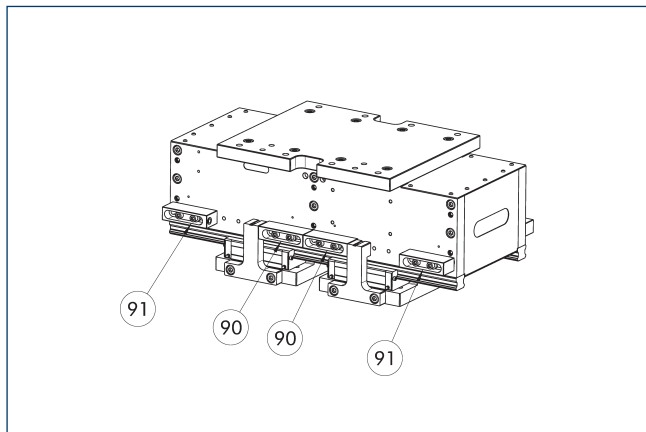
Válvula de mantenimiento de la presión



- ⑨ Válvula antirretorno SDV-P.

Válvula de mantenimiento de la presión premontada (incluida la manguera) para el mantenimiento temporal de la fuerza y la posición en caso de fallo de la presión.

Limitación de carrera

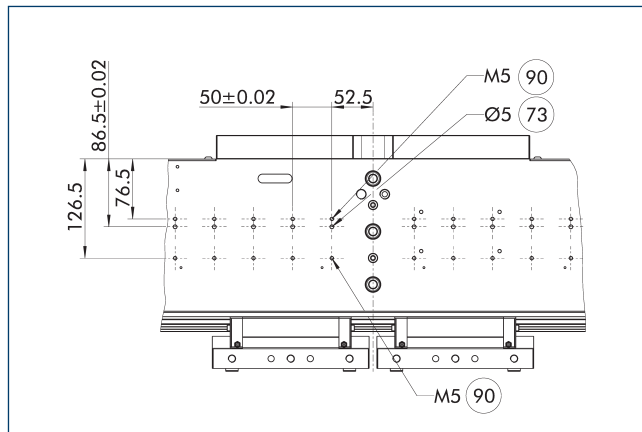


90 Limitación de la carrera en dirección de cierre

91 Limitación de la carrera en dirección de apertura

La pinza puede estar equipada opcionalmente con limitación de carrera. Gracias a los tope finales libremente posicionables, la carrera de la pinza puede limitarse para aplicaciones o piezas específicas. La dirección de apertura o de cierre o ambas direcciones pueden limitarse opcionalmente.

Opciones de montaje laterales

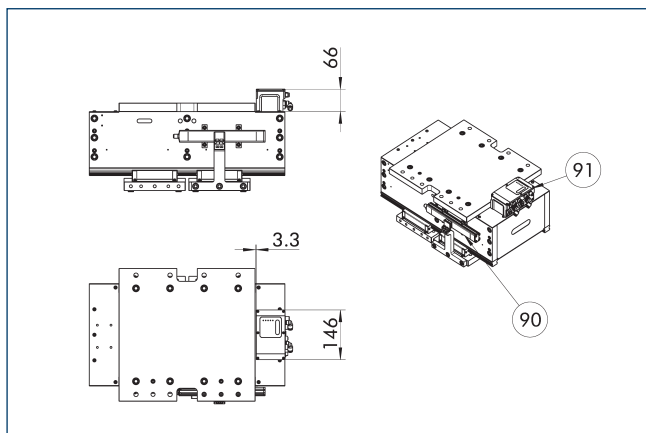


73 Ajuste para pasador de centrado

90 Rosca

Posibilidades de montaje opcionales en la pinza para montajes de elementos adicionales personalizados, como cámaras, distribuidores de sensores o boquillas de soplado. El dibujo muestra la posición de las opciones de montaje.

Dispositivo de posicionamiento neumático



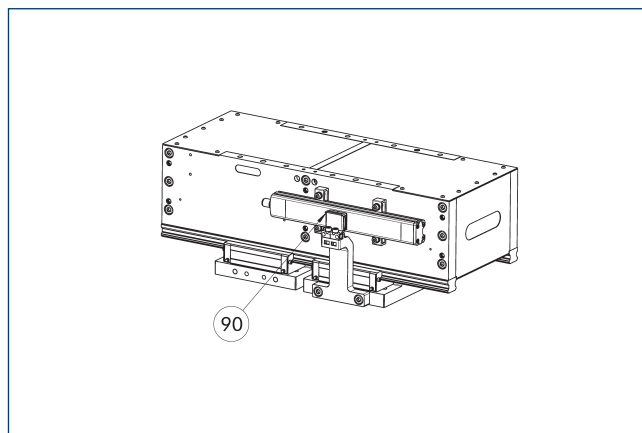
90 Dispositivo de posicionamiento neumático PPD

91 Sistema de medición de la posición inductivo

La opción "dispositivo de posicionamiento neumático" solo puede seleccionarse en combinación con la opción "sistema de medición de posición inductivo".

① Para ver más dimensiones, consulte el configurador en línea en <https://schunk.com/de/de/konfigurator-plg>

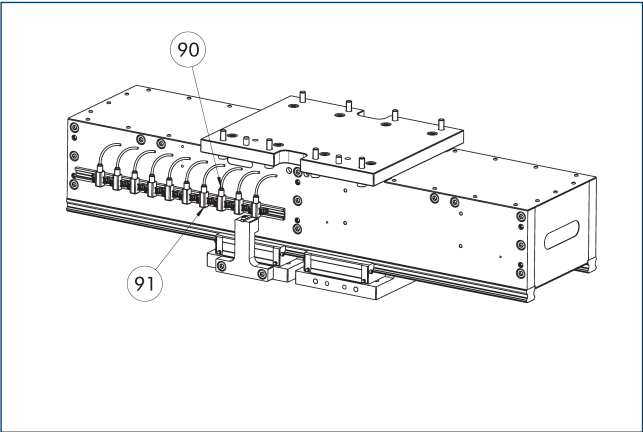
Sistema de medición de la posición inductivo



90 Sistema de medición de la posición inductivo

La opción "sistema de medición de la posición inductivo" permite consultar toda la carrera de la pinza por medios analógicos.

Detectores de proximidad inductivos



- 90 Sensor inductivo de proximidad
- 91 Set de adaptación incl. soporte para interruptores de proximidad inductivos

Los sensores se pueden seleccionar y pedir directamente en el configurador. A continuación, se realiza el premontaje en la pinza. Alternativamente, los sensores pueden pedirse por separado como piezas de repuesto y otros accesorios (p. ej., prolongaciones de cable, distribuidores de sensores, etc.) utilizando el siguiente número identificación.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Sensor inductivo de proximidad		
IN 80-0-M12	0301588	
IN 80-0-M8	0301488	
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-0	0301551	
INK 80-S	0301550	
Cables de conexión		
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 para conector/enchufe		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Prolongaciones de cable		
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	
Distribuidor de sensores		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

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



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*

