

# ПНЕВМАТИЧЕСКИЙ ПАРАЛЛЕЛЬНЫЙ ЗАХВАТ ORE 3-х пальцевый

ORE - это универсальный 3-х пальцевый захват с центрированием, отличающийся высокой надежностью и длительным сроком службы, для широкого спектра промышленных применений.

## Преимущества

- Прочный и легкий корпус из алюминиевого сплава с твердым покрытием.
- Прочный С-образный паз с гайками из закаленной стали для точного регулирования губок и простоты обслуживания.
- Крепление с одной стороны двумя винтами для универсального и гибкого соединения.
- Встроенные постоянные магниты для прямого контроля движения поршня.
- Слоты для установки и позиционирования датчиков магнитного поля.
- Подача воздуха через фитинговые резьбовые соединения или бесшланговые прямые соединения.

(опциональная версия "X").



## СПЕЦИФИКАЦИИ от ORE60-3 до ORE105-3

Модель	Ход каждой губки	Расход воздуха за цикл (двойной ход)	Усилие закрытия каждой губки @ 6 bar	Усилие открытия каждой губки @ 6 bar	Общее усилие закрытия @ 6 bar	Общее усилие открытия @ 6 bar	Рекомендованный вес детали*	Масса	Точность повторения
ORE 60-3	5 мм	8 см³	80 N	90 N	240 N	270 N	0.80 кг	0.36 кг	± 0.05 мм
ORE 60-3 S	3 мм	8 см³	135 N	152 N	405 N	456 N	1.35 кг	0.3 кг	± 0.05 мм
ORE 65-3	7.5 мм	18 см³	126 N	138 N	378 N	414 N	1.26 кг	0.57 кг	± 0.05 мм
ORE 65-3 S	3.75 мм	18 см³	247 N	272 N	741 N	816 N	2.47 кг	0.5 кг	± 0.05 мм
ORE 80-3	10 мм	26 см³	126 N	138 N	378 N	414 N	1.26 кг	0.9 кг	± 0.05 мм
ORE 80-3 S	5 мм	26 см³	247 N	272 N	741 N	816 N	2.47 кг	0.85 кг	± 0.05 мм
ORE 90-3	12 мм	36.5 см³	155 N	172 N	465 N	516 N	1.55 кг	1.3 кг	± 0.05 мм
ORE 90-3 S	6 мм	36.5 см³	310 N	344 N	930 N	1032 N	3.10 кг	1.2 кг	± 0.05 мм
ORE 105-3	15 мм	57 см³	195 N	211 N	585 N	633 N	1.95 кг	2.1 кг	± 0.05 мм
ORE 105-3 S	7.5 мм	57 см³	390 N	422 N	1170 N	1266 N	3.90 кг	1.85 кг	± 0.05 мм

\* Рекомендуемый вес заготовки рассчитан для зажима с беззазорной посадкой с коэффициентом статического трения 0,15 и коэффициентом запаса прочности 3 против смещения детали

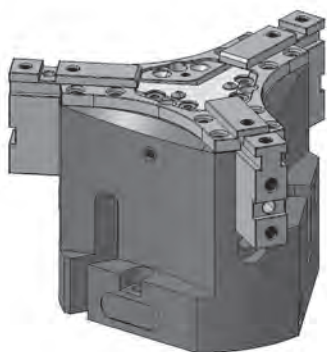
\*\* Другие размеры ORE 3-х пальцевого на следующих страницах

Давление открытия 2 - 12 bar

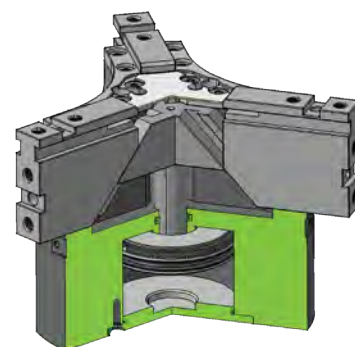
Рабочая температура 5 - 60 °C

Уровень шума (звуковое давление) <= 70 db(A) в любом направлении

## ВИД В РАЗРЕЗЕ



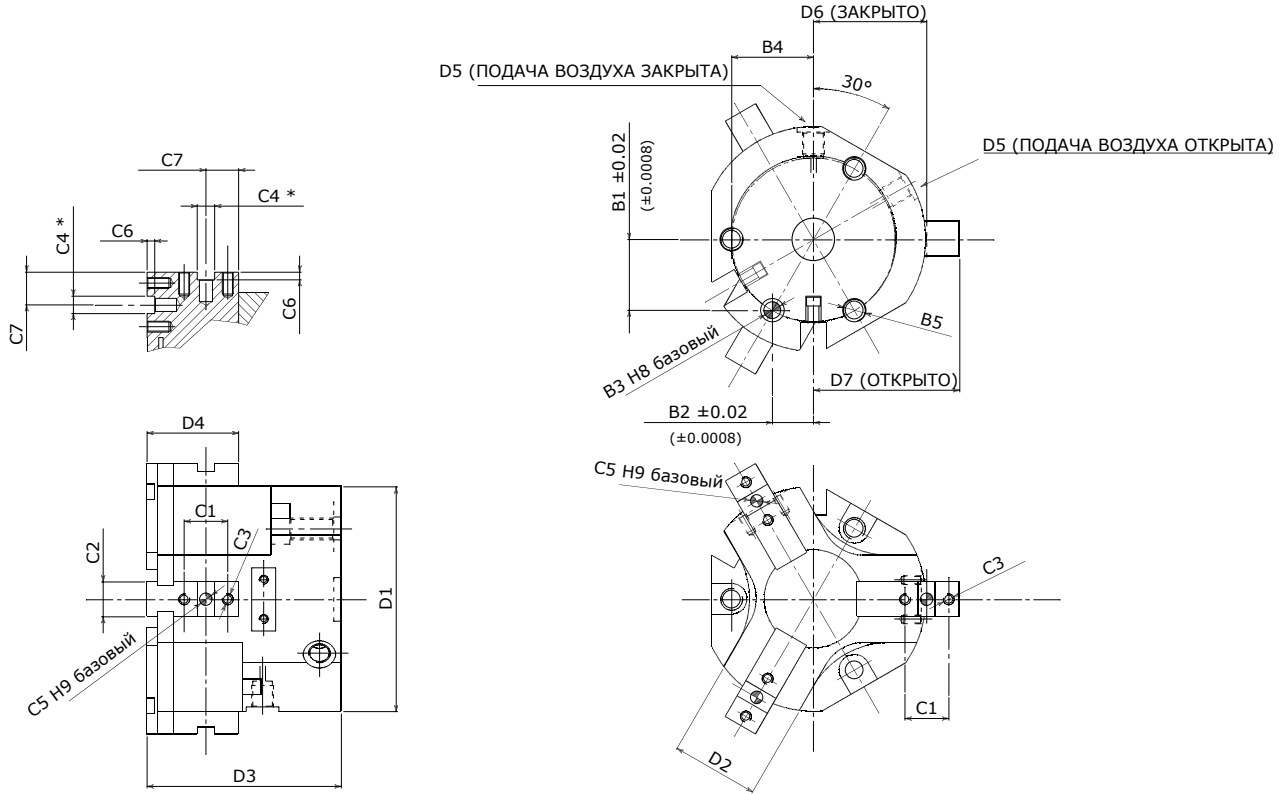
**Рекомендации по выбору модели захвата**  
Выбор правильной модели захвата зависит от веса детали, коэффициента трения между пальцами и деталью и требуемого движения. Из-за инерционных сил, связанных с движением, мы рекомендуем, чтобы удерживающая сила модели захвата была в 10-20 раз больше веса детали. Если приложение предполагает сильное ускорение / замедление или удары во время движения, следует рассмотреть дополнительный запас прочности.



## ИНФОРМАЦИЯ О ПРОДУКТЕ

Глубина отверстия под штифт: корпус  $\geq 1.5 d$  - губки  $\geq 1 d$

C4\* до 6 мм =  $0/+0.025$  мм - от 6 мм до 10 мм =  $0/+0.030$  мм - более 10 мм =  $0/+0.040$  мм



### Опционально

- Версия повышенного усилия (S-версия)
- Подача воздуха через бесшланговые прямые соединения (X-версия)
- Монтажные кронштейны для индуктивных бесконтактных переключателей
- Магнитные переключатели

	Крепление - Опция # 2							Применение пальца					Справочные размеры						
	B1	B4	B5	C1	C2	C3	C4	C5	C6	C7	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7		
OPE 60 -3 OPE 60-3 S	20.35	11.75	4	11.75	M5	12	12	M4	4	3	3	10	57	30	57	23.5	M5	29	34 32.00
OPE 65 -3 OPE 65-3 S	23.82 (0.94)	13.75	5	13.75	M6	13	14	M4	5	4	3	10.5	66	32	61	25	M5	33.5	41 37.25
OPE 80 -3 OPE 80-3 S	28.15	16.25	5	16.25	M6	16	14	M4	5	4	3	12.5	80	32	69	30.5	M5	40.5	50.5 45.50
OPE 90 -3 OPE 90-3 S	30.31	17.5	6	17.5	M8	18	16	M5	6	5	3.5	14	89	40	78	35.5	M5	45	57 51.00
OPE 105 -3 OPE 105-3 S	32.48	18.75	8	18.75	M10	20	16	M5	8	6	3.5	15	103	40	89	42	G 1/8	52	67 59.50

\* Размеры в миллиметрах.

\*\* Все размеры являются описательными и могут быть изменены. Мы оставляем за собой право вносить изменения без предварительного уведомления



Applied Robotics Inc.  
648 Saratoga Road, Glenville, NY 12302 USA  
Tel. +1 518 384 1000  
[www.appliedrobotics.com](http://www.appliedrobotics.com)  
[info@appliedrobotics.com](mailto:info@appliedrobotics.com)



02.2020\_Rev02\_US

# ПНЕВМАТИЧЕСКИЙ ПАРАЛЛЕЛЬНЫЙ ЗАХВАТ ORE 3-пальцевый

ORE = это универсальный 3-х пальцевый захват с центрированием, отличающийся высокой надежностью и длительным сроком службы, для широкого спектра промышленных применений.

## Преимущества

- Прочный и легкий корпус из алюминиевого сплава с твердым покрытием.
- Прочный С-образный паз с гайками из закаленной стали для точного регулирования губок и простоты обслуживания.
- Крепление с одной стороны двумя винтами для универсального и гибкого соединения.
- Встроенные постоянные магниты для прямого контроля движения поршня.
- Слоты для установки и позиционирования датчиков магнитного поля.
- Подача воздуха через фитинговые резьбовые соединения или бесшланговые прямые соединения.

(опциональная версия "X").



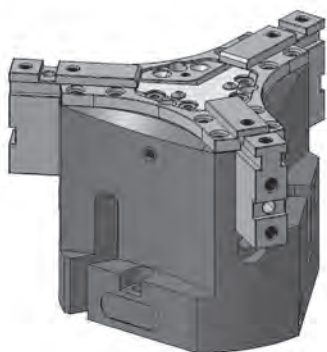
## СПЕЦИФИКАЦИИ от ORE110-3 до ORE205-3

Модель	Ход каждой губки	Расход воздуха за цикл (двойной ход)	Усилие закрытия каждой губки @ 6 bar	Усилие открытия каждой губки @ 6 bar	Общее усилие закрытия @ 6 bar	Общее усилие открытия @ 6 bar	Рекомендуемый вес детали *	Масса	Точность повторения
ORE 110-3	10 мм	60.5 см³	320 N	342 N	960 N	1026 N	3.20 кг	2.35 кг	± 0.05 мм
ORE 110-3 S	5 мм	60.5 см³	629 N	671 N	1887 N	2013 N	6.29 кг	2.2 кг	± 0.05 мм
ORE 125-3	20 мм	150 см³	400 N	422 N	1200 N	1266 N	4.00 кг	3.15 кг	± 0.05 мм
ORE 125-3 S	10 мм	150 см³	787 N	830 N	2361 N	2490 N	7.87 кг	2.95 кг	± 0.05 мм
ORE 175-3	30 мм	293 см³	520 N	555 N	1560 N	1665 N	5.20 кг	6.5 кг	± 0.05 мм
ORE 175-3 S	15 мм	293 см³	1047 N	1089 N	3141 N	3267 N	10.47 кг	6 кг	± 0.05 мм
ORE 205-3	35 мм	533 см³	805 N	859 N	2415 N	2577 N	8.05 кг	12 кг	± 0.05 мм
ORE 205-3 S	17.5 мм	533 см³	1580 N	1686 N	4740 N	5058 N	15.80 кг	11.5 кг	± 0.05 мм

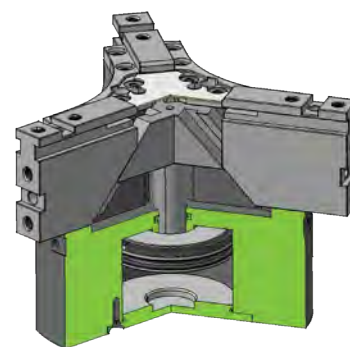
\* Рекомендуемый вес заготовки рассчитан для зажима с беззазорной посадкой с коэффициентом статического трения 0,15 и коэффициентом запаса прочности 3 против смещения детали.

\*\* Другие размеры ORE 3-пальцевого на предыдущих страницах Давление открытия 2 - 12 bar (29 - 174 psi)  
Рабочая температура 5 - 60 °C (41 - 140 °F)  
Уровень шума (звуковое давление) <= 70 db(A) в любом направлении

## SECTIONAL DIAGRAM

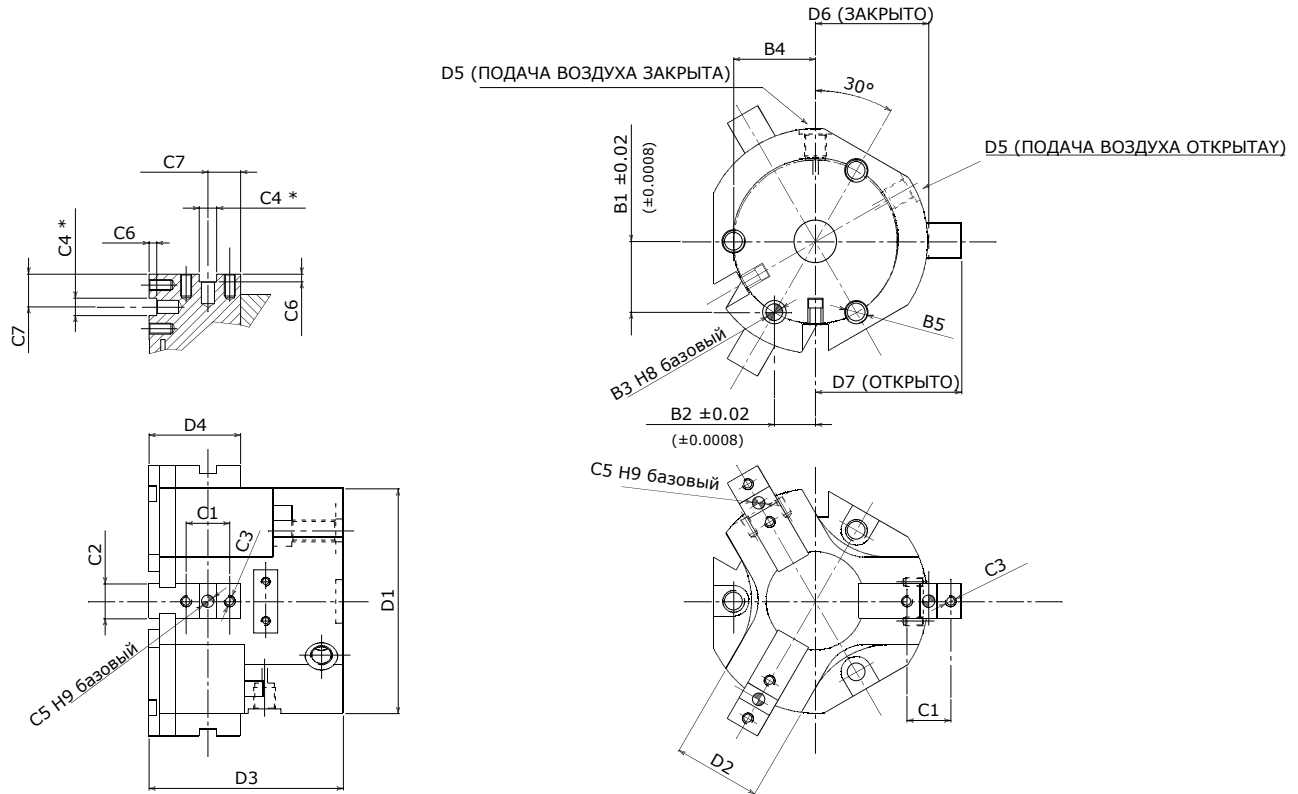


**Рекомендации по выбору модели захвата**  
Выбор правильной модели захвата зависит от веса детали, коэффициента трения между пальцами и деталью и требуемого движения. Из-за инерционных сил, связанных с движением, мы рекомендуем, чтобы удерживающая сила модели захвата была в 10-20 раз больше веса детали. Если приложение предполагает сильное ускорение / замедление или удары во время движения, следует рассмотреть дополнительный запас прочности



## ИНФОРМАЦИЯ О ПРОДУКТЕ

Глубина отверстия под штифт: корпус  $\geq 1.5 d$  - губки  $\geq 1 d$   
 C4\* до 6 мм = 0/+0.025 мм - от 6 мм до 10 мм = 0/+0.030 мм - более 10 мм = 0/+0.040 мм



### Опционально

- Версия повышенного усилия (S-версия)
- Подача воздуха через бесшланговые прямые соединения (X-версия)
- Монтажные кронштейны для индуктивных бесконтактных переключателей
- Магнитные переключатели

	Крепление - Опция # 2			Применение пальца							Справочные размеры								
	B1	B4	B5	C1	C2	C3	C4	C5	C6	C7	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7		
OPE 110-3 OPE 110 -3 S	36.81	21.25	8	21.25	M10	24	20	M6	8	6	3.5	16.5	110	48	91.5	45	G 1/8	55.5	60.50
OPE 125 -3 OPE 125-3 S	38.97	22.5	8	22.5	M10	24	18	M6	8	6	3.5	18.5	125	44	105.5	52.5	G 1/8	63	73.00
OPE 175 -3 OPE 175-3 S	51.96	30	10	30	M12	30	22	M8	10	8	4	24	174	48	140	64	G 1/8	87.5	102.50
OPE 205 -3 OPE 205-3 S	64.95	37.5	12	37.5	M14	35	25	M8	12	10	4.5	29	206	61	170	72	G 1/4	103.5	121.00

\* Размеры в миллиметрах.

\*\* Все размеры являются описательными и могут быть изменены. Мы оставляем за собой право вносить изменения без предварительного уведомления



**ООО «ВЕСТ-Производство»**

Тел.: +7(831) 25301-65

E-Mail: [info@west-pr.ru](mailto:info@west-pr.ru)

Web: [west-components.com](http://west-components.com)



**Applied Robotics Inc.**  
 648 Saratoga Road, Glenville, NY 12302 USA  
 Tel. +1 518 384 1000

[www.appliedrobotics.com](http://www.appliedrobotics.com)

[info@appliedrobotics.com](mailto:info@appliedrobotics.com)



02.2020\_Rev.02\_US