

# Пневматический захват для обработки уплотнительных колец PM 6-ти пальцевый

PM - это инновационный многопальцевый захват для обработки и сборки уплотнительных колец.

## Преимущества

- Специально разработан с независимым устройством, которое расширяет уплотнительное кольцо, и другим устройством, которое затем выбрасывает его для последующей сборки.
- Возможность сборки особо толстых уплотнительных колец и размещения их в посадочных местах, расположенных на некотором расстоянии от торцов корпуса
- Регулируемый ход подходит для различных размеров уплотнительных колец.
- Прочный легкий корпус из алюминиевого сплава с твердым покрытием.



## СПЕЦИФИКАЦИИ

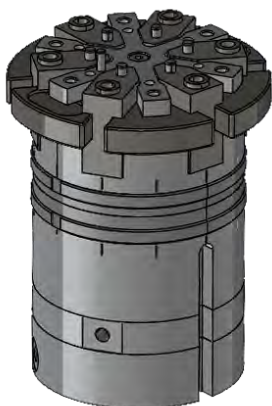
Модель	Количество губок	Ход каждой губки	Ход выбрасывателя	Расчетное усилие открытия каждой губки @ 6 bar	Усилие выбрасывателя @ 6 bar	Масса	Точность повторения
PM06	6	1.85 - 5 мм	5 мм	158 N	570 N	1 кг	± 0.05 мм
PM06 - 1	6	3.35 - 6.5 мм	5 мм	158 N	570 N	1 кг	± 0.05 мм
PM06 - 2	6	4.85 - 8 мм	7.5 мм	158 N	570 N	1.2 кг	± 0.05 мм
PM06 - 3	6	1.75 - 8 мм	7.5 мм	158 N	570 N	1.3 кг	± 0.05 мм

Давление открытия 4 - 8 bar

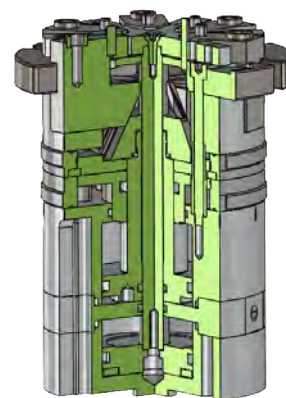
Рабочая температура 5 - 60 °C

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

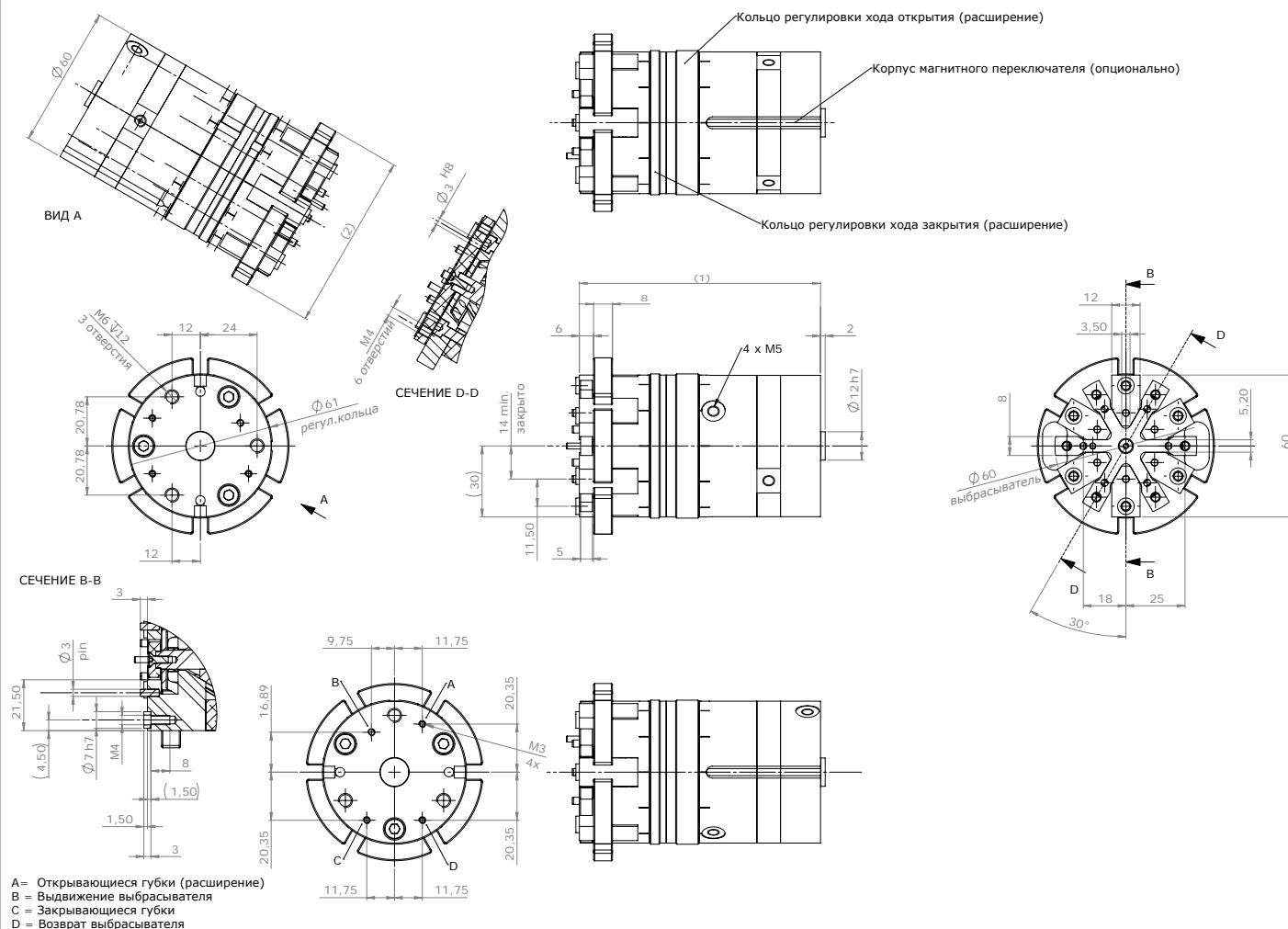
## ВИД В РАЗРЕЗЕ



 **Applied Robotics**™  
Solutions in reach



## ИНФОРМАЦИЯ О ПРОДУКТЕ



(1) PM06: 86 мм - PM06-1: 88.7 мм - PM06-2: 96.5 мм - PM06-3: 102 мм  
 (2) PM06: Ø70 мм - PM06-1: Ø70 мм - PM06-2 и PM06-3: Ø75 мм

\* 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  
Solutions in reach

WEST COMPONENTS  
tecnomors

GRIP

**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