

ПНЕВМАТИЧЕСКИЙ ПАРАЛЛЕЛЬНЫЙ ЗАХВАТ QPGV 3-х пальцевый

QPGV - это универсальный трехпальцевый центрирующий захват с полым центром, отличается высокой надежностью и длительным сроком службы, для применений, требующих центрального отверстия (н-р, для подачи детали, специальных сенсорных систем или систем оптического распознавания)

Преимущества

- Прочный и легкий корпус из алюминиевого сплава с твердым покрытием.
- Прочный Т-образный паз с гайками из закаленной стали для точного регулирования губок и простоты обслуживания.
- Центральное сквозное отверстие, которое можно использовать для питающих шлангов и инженерных сетей.
- 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 бесшланговые прямые соединения или фитинговые резьбовые соединения.



СПЕЦИФИКАЦИИ

Модель	Ход каждой губки	Расход воздуха за цикл (двойной ход)	Усилие закрытия каждой губки @ 6 bar	Общее усилие закрытия @ 6 bar	Рекомендуемый вес детали *	Масса	Точность повторения
QPGV 309	6 мм	28.5 см ³	230 N	690 N	2.30 кг	0.85 кг	± 0.01 мм
QPGV 309 S	3 мм	28.5 см ³	455 N	1365 N	4.55 кг	0.85 кг	± 0.01 мм
QPGV 311	8 мм	66 см ³	385 N	1155 N	3.85 кг	1.3 кг	± 0.01 мм
QPGV 311 S	4 мм	66 см ³	770 N	2310 N	7.70 кг	1.3 кг	± 0.01 мм
QPGV 313	10 мм	130 см ³	610 N	1830 N	6.10 кг	2 кг	± 0.01 мм
QPGV 313 S	5 мм	130 см ³	1200 N	3600 N	12.00 кг	2 кг	± 0.01 мм

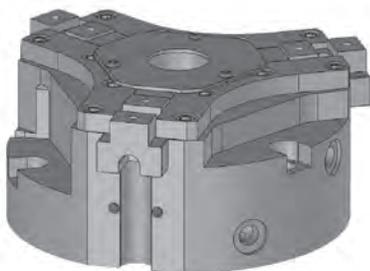
* Рекомендуемый вес заготовки рассчитан для зажима с беззазорной посадкой с коэффициентом статического трения 0,15 и коэффициентом запаса прочности 3 против смещения детали.

Давление открытия 2 - 8 bar

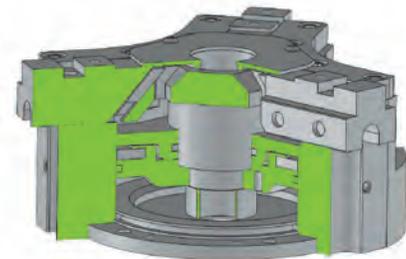
Рабочая температура 5 - 60 °C (41 - 140 °F)

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.





ООО «ВЕСТ-Производство»

Тел.: +7(831)25301-65

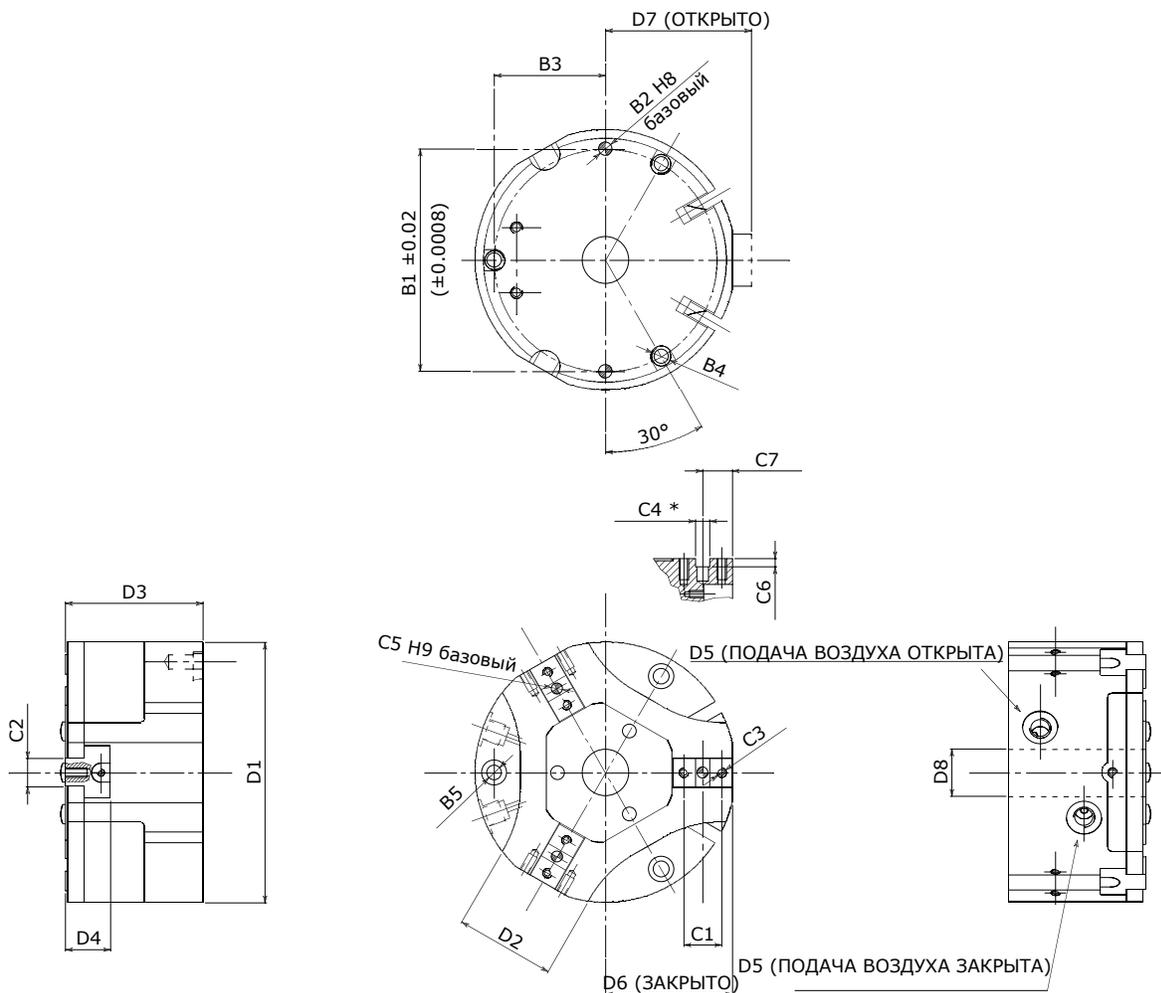
E-Mail: info@west-pr.ru

Web: west-components.com

ИНФОРМАЦИЯ О ПРОДУКТЕ

Глубина отверстия под штифт: корпус $\geq 1.5 d$ - губки $\geq 1.2 d$

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)
- Монтажные кронштейны для индуктивных бесконтактных переключателей
- Магнитные переключатели

	Крепление - Опция # 2					Применение пальца							Справочные размеры							
	B1	B3	B4	B5		C1	C2	C3	C4	C5	C6	C7	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D6	D8
QPGB 309	76.00	6	38	M8	6.5	13	10	M4	5	4	3	10.5	90	80	48	16.5	G1/8	42.5	48.5	12
QPGB 309 S																			45.50	
QPGB 311	94.00	6	47	M8	6.5	16	12	M4	6	5	3.5	12.5	110	84	58	19	G1/8	53.5	61.5	20
QPGB 311 S																			57.50	
QPGB 313	122.00	8	61	M10	8.5	20	16	M5	8	8	4	16	138	110	67	22.5	G1/8	66	76	25
QPGB 313 S																			71.00	

* 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
info@appliedrobotics.com



02.2020_Rev.02_US