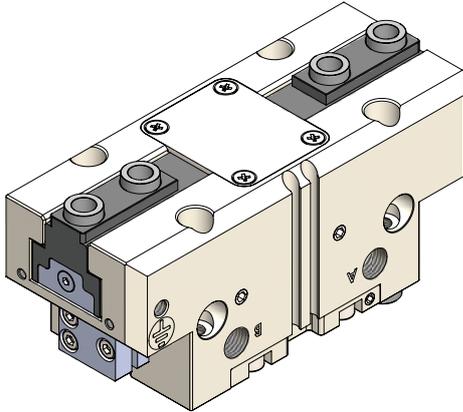


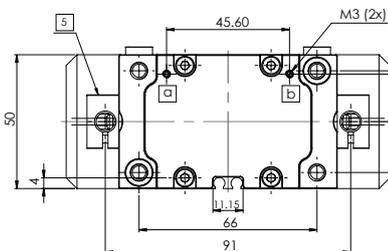
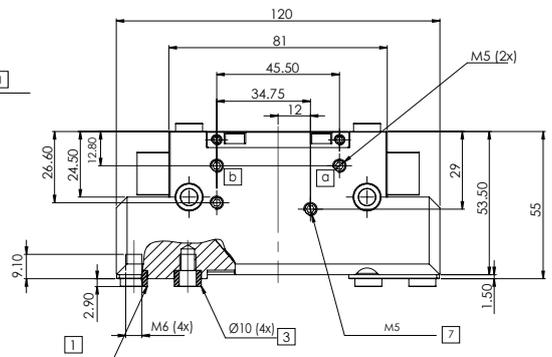
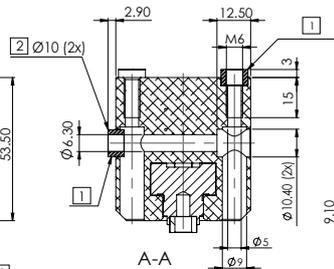
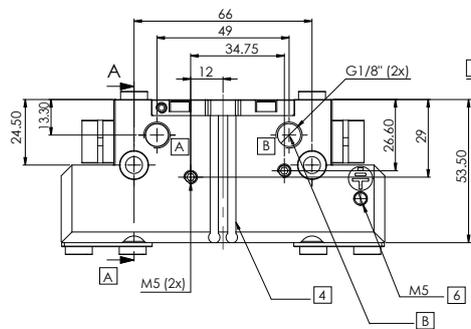
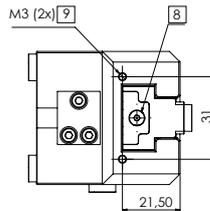
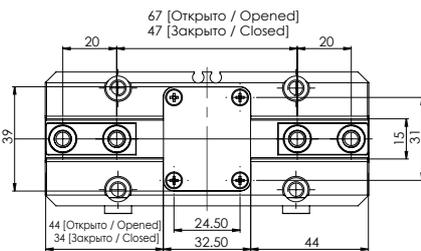
WINMAN WGRA-100 Параллельный захват / WGRA-100 Parallel Gripper



Спецификации / Specification

Размер / Size	100
Тип / Acting Type	Двустороннее действие / Double Acting
Среда / Fluid	Воздух (40µм фильтрованный) / Air (40µm filtered)
Давление / Op. Pressure (min. -nom.-max.)	2,5 - 6 - 8 Bar
Температура / Temperature	+5 ~ +90 °C
Магнит / Magnetic	Стандарт / Standard
Класс защиты / Protection Class	IP40
Усилие открытия/Opening Force	725 N
Усилие закрытия/ Closing Force	660 N
Мах. нагрузка на палец / Max. Permissible Mass Per Finger	1,1 кг
Мах. длина пальца /Max. Permissible Finger Length	145 мм
Ход на губку / Stroke per jaw	10 мм
Масса / Weight	795 г
Датчик / Sensor Switches	WT-07

Чертеж / Technical Drawing

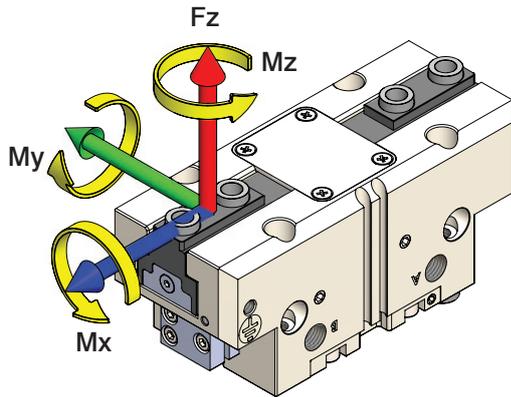


A-a	Открытие захвата / Gripper Opening
B-b	Закрытие захвата / Gripper Closing
1	Соединение захвата / Gripper Connecting
2	Соедин. отверстие центрирующего фланца / Centering Bush Connection Hole
3	Соединение пальца / Finger Connection
4	Паз для магнитного датчика (WT 07-...) / Magnetic Sensor Groove
5	Держатель датчика положения (Ø8) / Proximity Sensor Holder
6	Заземление / Ground Connection
7	Смазочное отверстие / Lubrication Hole
8	Регулировочный винт датчика положения / Proximity Sensor Adjustment Screw
9	Монтажное отверстие / Connection Hole

Код заказа / Ordering Code

Модель MODEL	Размер SIZE
WGRA	100
Параллельный захват Parallel Grippers	Серия Serial

WINMAN WGRA-100 Параллельный захват / WGRA-100 Parallel Gripper

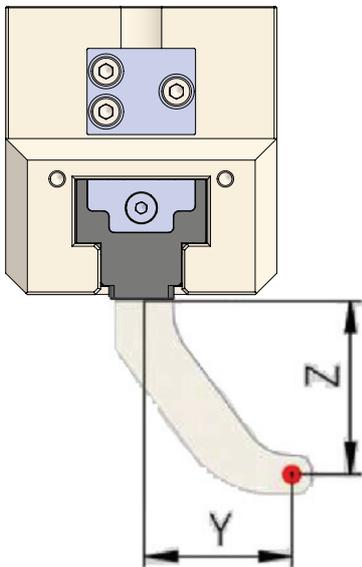


Спецификации / Specification

Mx	75 Nm
My	108 Nm
Mz	72 Nm
Fz	2030 Nm

Прим.: Указанные допустимые крутящие моменты и приведенная ниже сила могут возникать вместе, применяются в статическом состоянии на каждую губку захвата. Крутящий момент My может быть добавлен к крутящему моменту, создаваемому силой захвата.
 The specified permissible torques and the force given below may occur together, apply in the static condition - per gripper jaw. The torque My may be in addition to the torque generated by the gripping force.

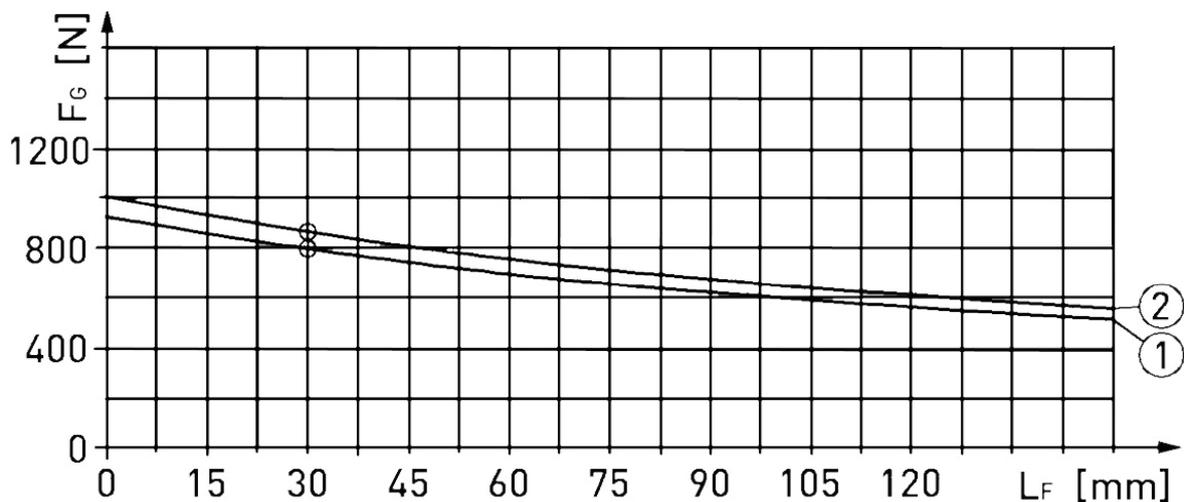
Диаграмма силы захвата / Gripping Force Diagram



$$L_F = \sqrt{1,6 \cdot Y^2 + Z^2}$$

$$Y_{max} = \sqrt{\frac{L_F^2_{max} - Z^2}{1,6}}$$

$$Z_{max} = \sqrt{L_F^2_{max} - 1,6 \cdot Y^2}$$



- ① WGRA - 100 Закрытие / Closing
- ② WGRA - 100 Открытие / Opening