

MICRO

Componentes para manipulación



ISO
9001

ISO
14001

MICRO
AUTOMATIZACIÓN

grupo **MICRO**

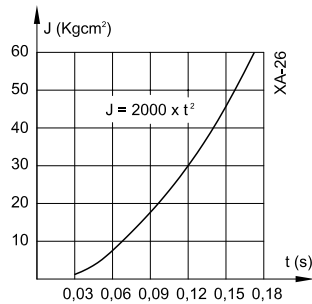
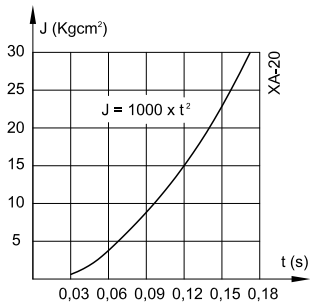
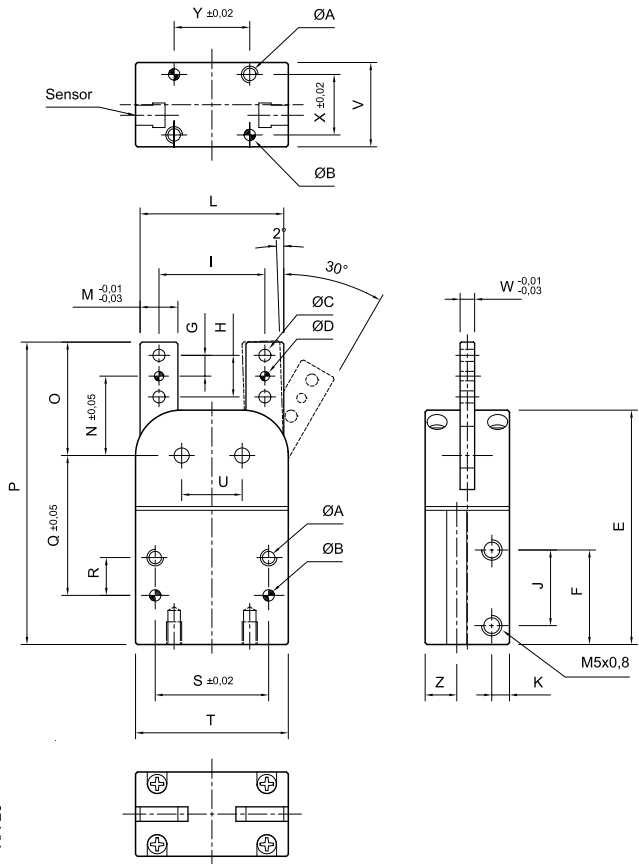
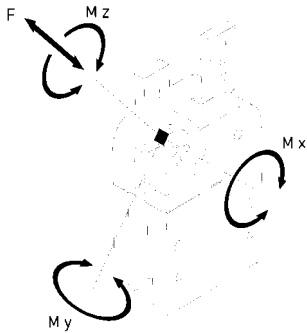
Tipo	Pinza angular neumática de doble efecto autocentrante	
Fluido	Aire comprimido filtrado con o sin lubricación	
Presión de trabajo	2...8 bar (29...116 psi)	
Conexión de aire	M5x0,8	
Carrera ($\pm 1^\circ$)	+30° x 2 ; -2° x 2	
Temperatura	5...60 °C (41...140 °F)	
Modelos	XA-20	XA-26
Momento de cierre total (*)	920 Nmm	1580 Nmm
Momento de cierre por dedo	460 Nmm	790 Nmm
Tiempo de cierre	10 ms (a 6 bar y sin carga)	
Frecuencia máxima	3 Hz (a 6 bar)	
Repetibilidad	$\pm 1^\circ$	
Sensores	Tipos DSL4 y DSL3 a efecto Hall, con cable de 2,5 m ó conector M8 (ver características en página 1.3.0.8)	



(*) Los datos de momento son a 6 bar

Código		F (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)
XA-20	0.900.001.303	60	1,4	1,4	1,4
XA-26	0.900.001.304	90	2,8	2,8	2,8

F, Mx, My, Mz son las cargas máximas admisibles en condiciones estáticas, es decir con los dedos detenidos.



El gráfico indica el momento de inercia máximo admisible para cada dedo de la pinza (J), en función del tiempo de apertura o cierre de la misma. Es preciso regular la velocidad de apertura o cierre de acuerdo a la curva mediante reguladores de caudal para no superar dichos valores. Por lo tanto recomendamos que las fijaciones sean lo más cortas y livianas posibles.

	Ø A	Ø B	Ø C	Ø D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
XA-20	M4x0,7x6	3x6	3,2	2,5	72,5	38,5	5,5	11	28	31,5	7,15	38	10	21	30	90,5	37	10	30	40,4	16	22,3	3,8	16	20	8,35
XA-26	M5x0,8x10	4x8	4,3	3	73,6	36,5	6	12	31	30	10,15	45	14	25,7	36,7	95,1	42,4	12	36	50,4	19,3	30,3	5,4	21	25	11,15

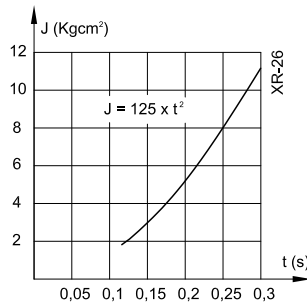
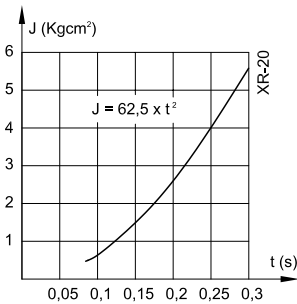
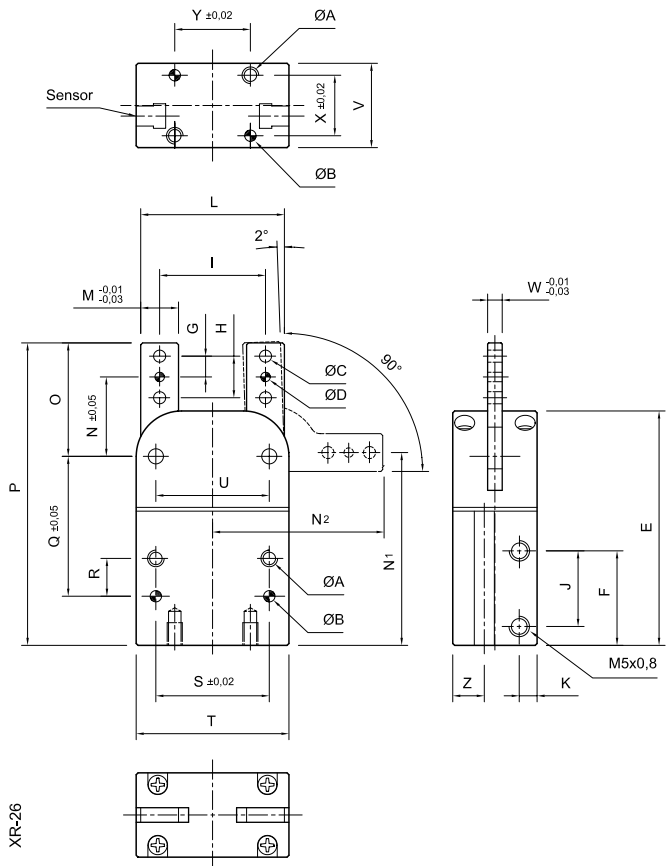
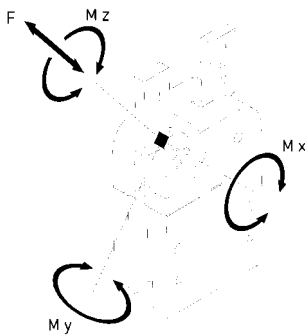
Tipo	Pinza radial neumática de doble efecto autocentrante	
Fluido	Aire comprimido filtrado con o sin lubricación	
Presión de trabajo	2...8 bar (29...116 psi)	
Conexión de aire	M5x0,8	
Carrera ($\pm 1^\circ$)	+90° x 2 ; -2° x 2	
Temperatura	5...60 °C (41...140 °F)	
Modelos	XR-20	XR-26
Momento de cierre total (*)	3000 Nmm	6000 Nmm
Momento de cierre por dedo	1500 Nmm	3000 Nmm
Tiempo de cierre	10 ms (a 6 bar y sin carga)	
Frecuencia máxima	3 Hz (a 6 bar)	
Repetibilidad	$\pm 1^\circ$	
Sensores	Tipos DSL4 y DSL3 a efecto Hall, con cable de 2,5 m ó conector M8 (ver características en página 1.3.0.8)	



(*) Los datos de momento son a 6 bar

Código		F (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)
XR-20	0.900.001.305	80	3,2	1,4	1,4
XR-26	0.900.001.306	120	6,4	2,8	2,8

F, Mx, My, Mz son las cargas máximas admisibles en condiciones estáticas, es decir con los dedos detenidos.



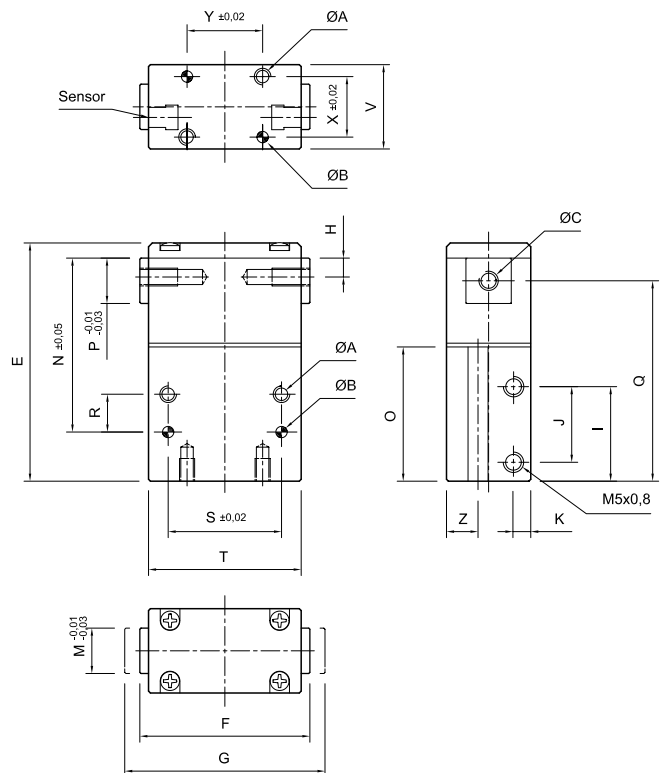
El gráfico indica el momento de inercia máximo admisible para cada dedo de la pinza (J), en función del tiempo de apertura o cierre de la misma. Es preciso regular la velocidad de apertura o cierre de acuerdo a la curva mediante reguladores de caudal para no superar dichos valores. Por lo tanto recomendamos que las fijaciones sean lo más cortas y livianas posibles.

	Ø A	Ø B	Ø C	Ø D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	N ₁	N ₂	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
XR-20	M4x0,7x6	3x6	3,2	2,5	72,5	38,5	5,5	11	28	31,5	7,15	38	10	21	61,5	45	30	90,5	37	10	30	40,4	30	22,3	3,8	16	20	8,35
XR-26	M5x0,8x10	4x8	4,3	3	73,6	36,5	6	12	31	30	10,15	45	14	25,7	67,4	56,2	36,7	95,1	42,4	12	36	50,4	39	30,3	5,4	21	25	11,15

Tipo	Pinza paralela de dos dedos autocentrante neumática de doble efecto	
Fluido	Aire comprimido filtrado con o sin lubricación	
Presión de trabajo	2...8 bar (29...116 psi)	
Conexión de aire	M5x0,8	
Temperatura	5...60 °C (41...140 °F)	
Modelos	XP-20	XP-26
Carrera	2 x 4,2 mm	2 x 6,5 mm
Fuerza total a 6 bar	200 N	240 N
Fuerza por dedo a 6 bar	100 N	120 N
Tiempo de cierre	20 ms (a 6 bar y sin carga)	
Frecuencia máxima	3 Hz (a 6 bar)	
Repetibilidad	0,02 mm	
Sensores	Tipos DSL4 y DSL3 a efecto Hall, con cable de 2,5 m ó conector M8 (ver características en página 1.3.0.8)	



Código	
XP-20	0.900.001.308
XP-26	0.900.001.309



	Condiciones estáticas					Condiciones dinámicas					Masa m		
	Fx (N)	Fy (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)	Fx (N)	Fy (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)	0,1s (g)	0,05s (g)	libre (g)
XP-20	80	60	3,0	2,4	2,0	1	1	3,0	2,4	2,0	80	60	50
XP-26	150	100	7,2	5,5	5,5	2	2	7,2	5,5	5,5	160		100

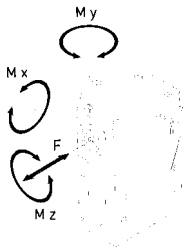
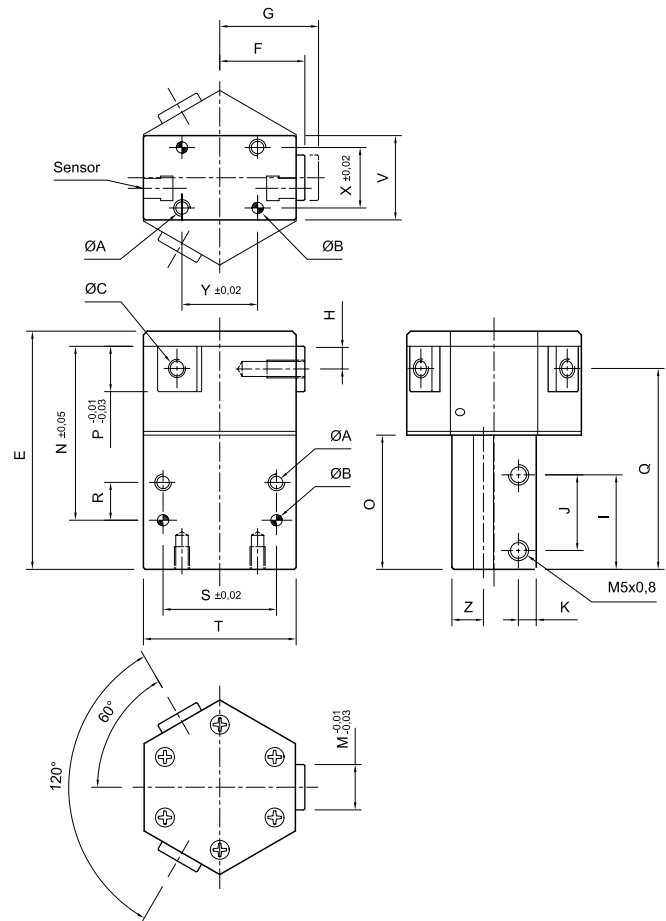
Fx, Fy, Mx, My, Mz son las cargas máximas admisibles en condiciones estáticas y dinámicas. La tabla muestra la masa m admisible para cada dedo en función del tiempo de apertura o cierre (actuar sobre la velocidad mediante reguladores de caudal).

	Ø A	Ø B H8	Ø C	E	F	G	H	I	J	K	M	N	O	P	Q	R	S	T	V	X	Y	Z
XP-20	M4x0,7x6	3x6	M5x0,8x8	73,5	44,8	53,2	5	38,5	31,5	7,15	12	46,5	46	12	65	10	30	40,4	22,3	16	20	8,35
XP-26	M5x0,8x10	4x8	M6x1x9	77,4	54,4	67,4	6,5	36,5	30	10,15	15	56	42,8	15	65,5	12	36	50,4	30,3	21	25	11,15

Tipo	Pinza de tres dedos autocentrante neumática de doble efecto	
Fluido	Aire comprimido filtrado con o sin lubricación	
Presión de trabajo	2...8 bar (29...116 psi)	
Conexión de aire	M5x0,8	
Temperatura	5...60 °C (41...140 °F)	
Modelos	XT-20	XT-26
Carrera	3 x 3,6 mm	3 x 6,5 mm
Fuerza total a 6 bar	255 N	330 N
Fuerza por dedo a 6 bar	85 N	110 N
Tiempo de cierre	20 ms (a 6 bar y sin carga)	
Frecuencia máxima	3 Hz (a 6 bar)	
Repetibilidad	0,02 mm	
Sensores	Tipos DSL4 y DSL3 a efecto Hall, con cable de 2,5 m ó conector M8 (ver características en página 1.3.0.8)	



Código	
XT-20	0.900.001.311
XT-26	0.900.001.312



	Condiciones estáticas					Condiciones dinámicas					Masa m		
	Fx (N)	Fy (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)	Fx (N)	Fy (N)	Mx (Nm)	My (Nm)	Mz (Nm)	0,1s (g)	0,05s (g)	libre (g)
XT-20	80	60	3,0	2,4	2,0	1	1	3,0	2,4	2,0	80	60	50
XT-26	150	100	7,2	5,5	5,5	2	2	7,2	5,5	5,5	160		100

*Fx, Fy, Mx, My, Mz son las cargas máximas admisibles en condiciones estáticas y dinámicas.
La tabla muestra la masa m admisible para cada dedo en función del tiempo de apertura o cierre (actuar sobre la velocidad mediante reguladores de caudal).*

	Ø A	Ø B	Ø C	E	F	G	H	I	J	K	M	N	O	P	Q	R	S	T	V	X	Y	Z
XT-20	M4x0,7x6	36	M5x0,8x8	73,5	22,5	26,1	5	38,5	31,5	7,15	12	46	46	12	64,5	10	30	40,4	22,3	16	20	8,35
XT-26	M5x0,8x10	48	M6x1x9	77	27,25	33,75	6,5	36,5	30	10,15	15	56	428	15	65,5	12	36	50,4	30,3	21	25	11,15



Los componentes para manipulación son órganos de toma aptos para el manejo automático de cargas, entre las cuales se encuentran pinzas neumáticas, unidades de traslación y de giro. Además de los modelos mencionados en las páginas precedentes, existen variados tipos de accesorios y geometrías constructivas para adaptarse a todas la aplicaciones.

Pinzas angulares y radiales: los dedos tienen un movimiento circular y se abren un determinado ángulo (60° y 180° respectivamente). Las segundas permiten a los dedos apartarse completamente del plano de trabajo, evitando así un movimiento adicional de aproximación.

Pinzas paralelas de dos dedos: los dedos se mueven en una línea recta, permitiendo tomar piezas de anchos importantes.

Pinzas de tres dedos: los dedos se mueven radialmente desde un punto imaginario de convergencia; son autocentrantes respecto a la pieza a tomar.

Pinzas integradas con unidad de avance: además de la pinza tomapieza, la que puede ser de varios tipos, se incluye una unidad guiada de avance neumático.

Mesas rotantes alternativas de dos y tres posiciones: son actuadores rotantes alternativos que cubren variados ángulos de operación (entre 90° y 360°). El modelo de tres posiciones es el único del mercado con esta prestación.

Mesas rotantes con giro indexado: son una variante de las mesas rotantes convencionales, con la particularidad de que ante cada impulso de señal de mando se provoca una fracción de giro en el mismo sentido. El giro completo puede ser desarrollado cada 45° , 60° ó 90° .