

SOLUTIONS **AT HAND**DES SOLUTIONS **CLE EN MAIN**







TECHNIQUE **DE PREHENSION**

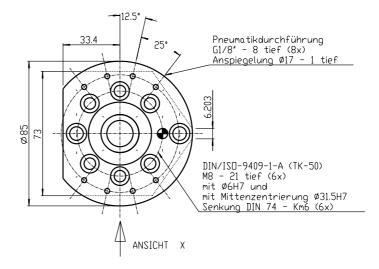


▶ In order to make it more comfort for you to read technical drawings in german language, you find the translation of the terms in English and French language on the back of this fold-out page.

Do not hesitate to contact us, if you have a question.

▶ Afin de vous faciliter la lecture des descriptions techniques en allemand, vous trouverez la traduction des termes en anglaiset en français à l'arrière de ce dépliant.

N'hésitez pas à nous contacter pour tout renseignement complémentaire.





Technical Drawings / Descriptions techniques

Ablagestift/e einschraubbar	Deposition pin/s (screwable) / Goupille/s de support à visser
Achtung! Zentrierung muss Ring sein; Innen Ø min. = 22,1	Attention! Centering has to be circular; inner Ø min. 22,1 / Attention! Le centrage doit être cylindrique; Ø intérieur min. 22,1
Alternativer Pneumatikanschluss	Pneumatic connector (alternative) / Connexion pneumatique alternative
Ansicht	View / Vue
Anspiegelung	Spot face / Dégagement
Auf der Gegenseite	On the opposite side / Sur la face opposé
Auf der Rückseite	On the back / Au verso
Blindstopfen an der Rückseite	Plug on the back / Bouchon sur face arrière
Durchfuehrung / Durchgang	Manifold / Passage au centre
Entriegelt	Unlocked / Déverrouillé
Gedreht dargestellt	View rotated / Vue torse
Greiferbacke	Gripper jaw / Mors de base
Greifer geöffnet	Gripper open/closed / Pince ouvert/fermée
Greifer oeffnen/schliessen	Open/close gripper / Ouvrier/Fermer la pince
Greiferseite	Tool side / Coté outil
Grundkoerper	Housing / Corps de base
Hub	Stroke / Course
Hubueberwachungssatz und Sensoren optional	Stroke monitoring and position sensors optional / Contrôle de course et capteurs optionnel
Luftdurchführung (optional)	Internal air lead-through (optional) / Passages d'air intégrés (optionnelles)
Mittenpositionsstop (optional)	Intermediate middle position (optional) / Position intermédiaire au centre (optionnel)
Mit Mittenstopposition	With intermediate middle position / Avec position intermédiaire au centre
Mittenzentrierung auf der Gegenseite	Centering on opposite side / Centrage sur la face opposée
Montagefläche für optionale Steckerleiste	Mounting surface for optional electrical contacts / Face de montage des connecteurs en option
Muss separat bestellt werden	To order separately / Doit commander séparément
Nut für Ablagesystem	Slot for repository system / Rainure pour système de support
Optionales Ablagesystem	Optional repository system / Système de support en option
Pneumatikanschlüsse	Pneumatic connectors / Connexions pneumatique
Pneumatikanschluss M5 – 4 tief	Pneumatic connector M5 – 4 mm deep / Connexion pneumatique M5 – 4 mm bas
Pneumatikdurchführung	Manifold for pneumatics / Passage au centre pour pneumatique
Pro Backe (Greiferbacke)	Per gripper jaw / Par mors de base
Roboterseite	Robot side / Coté robot
Senkung	Counter bore / Lamage
Sensor/Sensoren (optional)	Sensor/Sensors (optional) / Capteur/Capteurs (optionelles)
Sensorabfrage optional	Query by sensor (optional) / Détection par capteur (optionnelle)
Sensoranschluss innen oder aussen moeglich	Sensor connection possible inside or outside / Connexion de capteur possible intérieur ou extérieur
Sensoren + Anbausatz (optional)	Sensors and sensor mounting kit (optional) / Capteurs et kit de montage (optionnelles)
Siehe Detail	See detail / Voir détail
Steckverbinder mit 5 m Kabel	Pin and socket connector with 5 m cable / Connecteur avec 5 m câble
Verriegelt	Locked / Verrouillé
Verstellbare Endanschläge	Adjustable thrusts / Butées réglables
Werkzeugwechsler entriegeln/verriegeln	Unlock/Lock tool changer / Déverouiller/Verouiller changeur d'outils



- ► Extremely flat design
- ▶ High gripping forces
- ▶ Precise jaw guidance
- ▶ High gripping force transmission efficiency due to roller bearings
- Design extrêmement fin
- Forces de serrage élevées
- Guidage des mors très précis
- Très bonne transmission des forces grâce aux guidages à rouleaux

Types / Types

RPL-1 RPL-2 RPL-4 RPL-3







Options and Accessories / Options et accessoires

OPTION:

Position Sensors

Option »gripper closed« Option »gripper open«

The positioning of the sensors is specified in the technical data sheets of each gripper.

OPTION:

Contrôle de course

Option »pince fermée« Option »pince ouverte«

La disposition des capteurs est précisée dans les indications techniques des différentes pinces.



OPTION:

Gripping Force Fail-Safe via double check valve DSV (see gripper accessories)

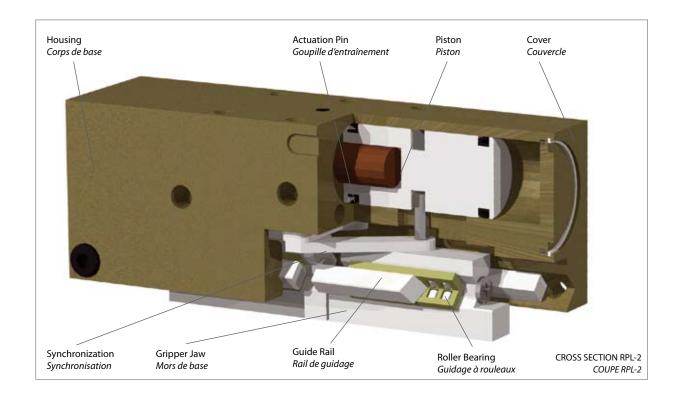
OPTION:

Sécurité de serrage par double clapet anti-retour DSV (voir accessoires pinces)

Operating Principle Principe de fonctionnement

Two double acting pneumatic cylinders transfer the forces directly to the gripper jaws. The synchronisation of the jaws is generated through a hardened lever mechanism.

Les forces sont transmises directement sur les mors de bases par 2 cylindres à double effet. La synchronisation des mors se fait par un mécanisme à levier en acier trempé.



RPL SERIES SÉRIE RPL

GENERAL DATA/CARACTERISTIQUES GENERALES

Operating Pressure min.: Pression de service mini.:

1,5 bar

Operating Pressure max.: 8 bar

Pression de service maxi.:

Maintenance: see instruction manual **Entretien:** voir notice d'utilisation

Temperature Range: 5°C - 80°C (higher on demand) Plage de température: 5°C - 80°C (supérieure sur demande)

Actuation: pneumatic **Entraînement:** pneumatique

Material: housing made from high-tensile, hard coated aluminium / functional parts

from hardened tool steel

Matériau: corps en aluminium anodisé dur / pièces mécaniques en acier d'outillage trempé

Tolerance Data Thread: +/-0,1

Tolérance des cotes des

Tolerance Pin Hole:

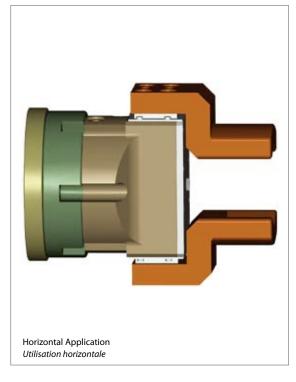
taraudages:

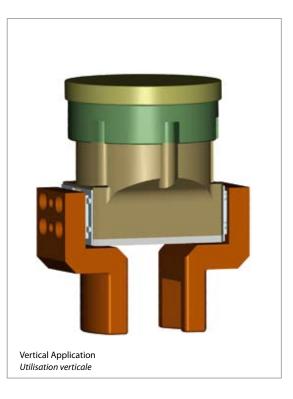
+/-0,02

Tolérance des cotes des trous

de goupilles:

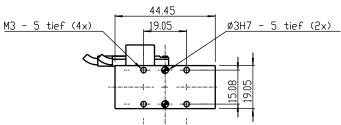
APPLICATION HORIZONTAL/VERTICAL UTILISATION HORIZONTALE/VERTICALE

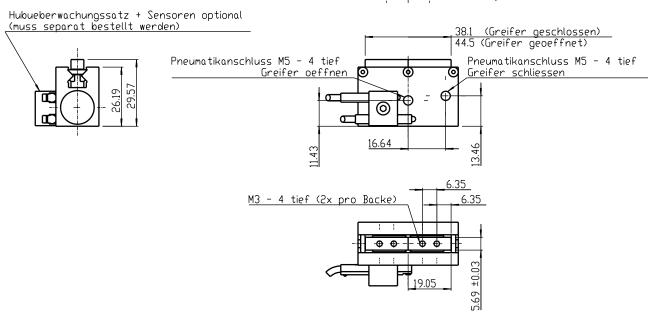




Nodel / Modèle	RPL-1
Part-No. / Numéro d'article	15000011
Gripping Force at $p = 6$ bar / Force de serrage à $p = 6$ bar*	116 N
Recommended Part Weight / Poids de pièce recommandé	0,15 kg
Stroke (total) / Course totale	6,4 mm
Weight / Poids	0,07 kg
Cylinder Bore / Diamètre du cylindre	11,1 mm
Displacement / Volume du cylindre	2 x 0,6 cm ³
Air Consumption each Cycle open/close Consommation d'air par cycle ouverture/fermeture**	0,008 I
Actuation time opening at p = 6 bar Temps d'ouverture à p = 6 bar	0,1 s
Actuation time closing at p = 6 bar Temps de fermeture à p = 6 bar	0,1 s
Repeatability / Répétabilité	+/- 0,03 mm
Maximum Finger Length / Longueur de doigts maximale***	60 mm
*Total force value on gripper jaws Somme des différentes forces générées au niveau des doigts **Calculated with compressed air at 6 bar / Avec air comprimé à 6 b **Please note our Finger-Length-Chart Veuillez tenir compte des diagrammes de lonqueurs de doigts	par





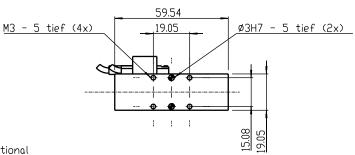


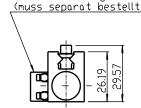
Accessories / Accessoires	Qty / Nombre	Part-No. / N° article
Sensor-Mounting SH-RPL / Support de détecteurs SH-RPL	1	13310023
Sensor D = 6 mm magnetic / Capteur D = 6,5 magnétique	1 or/ou 2	11800018
Fail Safe Valve DSV-1 / Clapet anti-retour DSV-1	1	11020000

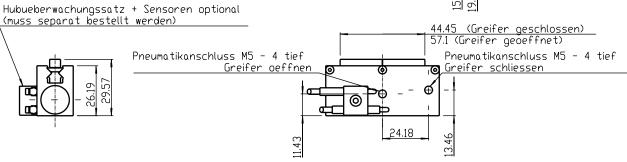
Technical data / Caractéristiques techniques Model / Modèle RPI-2 Part-No. / Numéro d'article 15000012 Gripping Force at p = 6 bar / Force de serrage à p = 6 bar* 116 N Recommended Part Weight / Poids de pièce recommandé 0,15 kg Stroke (total) / Course totale 12.7 mm Weight / Poids 0,09 kg Cylinder Bore / Diamètre du cylindre 11,1 mm Displacement / Volume du cylindre 2 x 1,2 cm³ Air Consumption each Cycle open/close 0,017 l Consommation d'air par cycle ouverture/fermeture** Actuation time opening at p = 6 bar 0,13 s Temps d'ouverture à p = 6 bar Actuation time closing at p = 6 bar 0,13 s Temps de fermeture à p = 6 bar Repeatability / Répétabilité +/- 0,03 mm Maximum Finger Length / Longueur de doigts maximale*** 60 mm *Total force value on gripper jaws Somme des différentes forces générées au niveau des doigts **Calculated with compressed air at 6 bar / Avec air comprimé à 6 bar ***Please note our Finger-Length-Chart

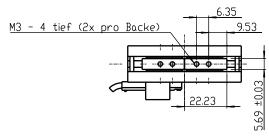
Veuillez tenir compte des diagrammes de longueurs de doigts







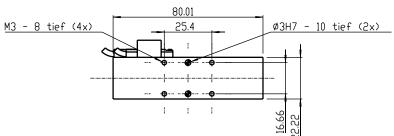


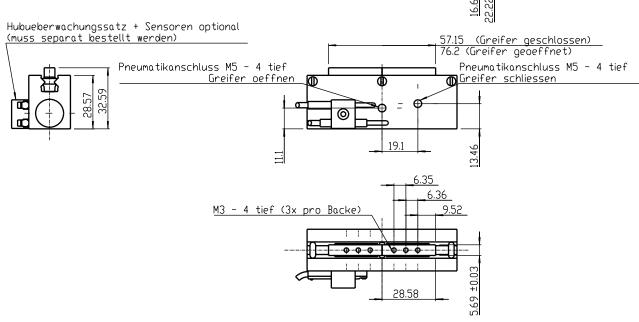


Accessories / Accessoires	Qty / Nombre	Part-No. / N° article
Sensor-Mounting SH-RPL / Support de détecteurs SH-RPL	1	13310023
Sensor D = 6 mm magnetic / Capteur D = 6,5 magnétique	1 or/ou 2	11800018
Fail Safe Valve DSV-1 / Clapet anti-retour DSV-1	1	11020000

Nodel / Modèle	RPL-3
Part-No. / Numéro d'article	15000013
Gripping Force at $p = 6$ bar / Force de serrage à $p = 6$ bar*	160 N
Recommended Part Weight / Poids de pièce recommandé	0,3 kg
Stroke (total) / Course totale	19,1 mm
Weight / Poids	0,14 kg
Cylinder Bore / Diamètre du cylindre	12,7 mm
Displacement / Volume du cylindre	2 x 2,4 cm ³
Air Consumption each Cycle open/close Consommation d'air par cycle ouverture/fermeture**	0,0341
Actuation time opening at p = 6 bar Temps d'ouverture à p = 6 bar	0,14 s
Actuation time closing at p = 6 bar Temps de fermeture à p = 6 bar	0,14 s
Repeatability / Répétabilité	+/- 0,03 mm
Maximum Finger Length / Longueur de doigts maximale***	75 mm
*Total force value on gripper jaws Somme des différentes forces générées au niveau des doigts **Calculated with compressed air at 6 bar / Avec air comprimé à 6 b **Please note our Finger-Length-Chart Veuillez tenir compte des diagrammes de lonqueurs de doigts	oar





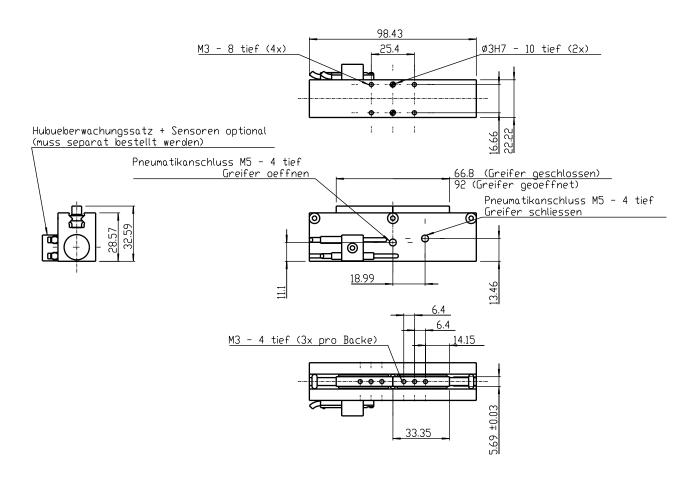


Accessories / Accessoires	Qty / Nombre	Part-No. / N° article
Sensor-Mounting SH-RPL / Support de détecteurs SH-RPL	1	13310023
Sensor D = 6 mm magnetic / Capteur D = 6,5 magnétique	1 or/ou 2	11800018
Fail Safe Valve DSV-1 / Clapet anti-retour DSV-1	1	11020000

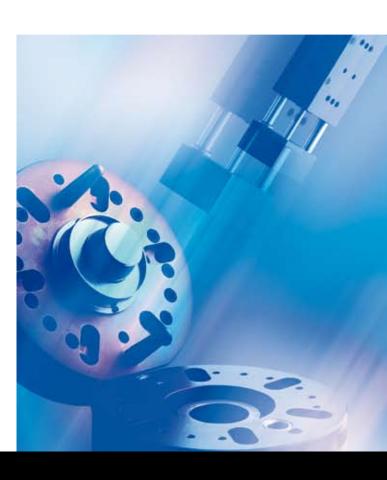
Technical data / Caractéristiques techniques Model / Modèle RPI-4 Part-No. / Numéro d'article 15000014 Gripping Force at p = 6 bar / Force de serrage à p = 6 bar* 160 N Recommended Part Weight / Poids de pièce recommandé 0,3 kg Stroke (total) / Course totale 25.4 mm Weight / Poids 0,17 kg Cylinder Bore / Diamètre du cylindre 12,7 mm Displacement / Volume du cylindre 2 x 3,2 cm³ Air Consumption each Cycle open/close 0,09 I Consommation d'air par cycle ouverture/fermeture** Actuation time opening at p = 6 bar 0,19 s Temps d'ouverture à p = 6 bar Actuation time closing at p = 6 bar 0,19 s Temps de fermeture à p = 6 bar Repeatability / Répétabilité +/- 0,03 mm Maximum Finger Length / Longueur de doigts maximale*** 100 mm *Total force value on gripper jaws Somme des différentes forces générées au niveau des doigts **Calculated with compressed air at 6 bar / Avec air comprimé à 6 bar ***Please note our Finger-Length-Chart

Veuillez tenir compte des diagrammes de longueurs de doigts





Accessories / Accessoires	Part-No. / N° article	
Sensor-Mounting SH-RPL / Support de détecteurs SH-RPL	13310023	
Sensor D = 6 mm magnetic / Capteur D = 6,5 magnétique	11800018	
Fail Safe Valve DSV-1 / Clapet anti-retour DSV-1	11020000	





IPR – Intelligente Peripherien für Roboter GmbH
D-74193 Schwaigern · Industriestraße 29
Phone/Tél. +49 7138 812-100 · Fax/Fax. +49 7138 812-500
www.iprworldwide.com · info@iprworldwide.com

