

# 2-Jaw-Parallel Gripper with Sliding Guide

## *Pince parallèle à 2 doigts à guidages lisses*

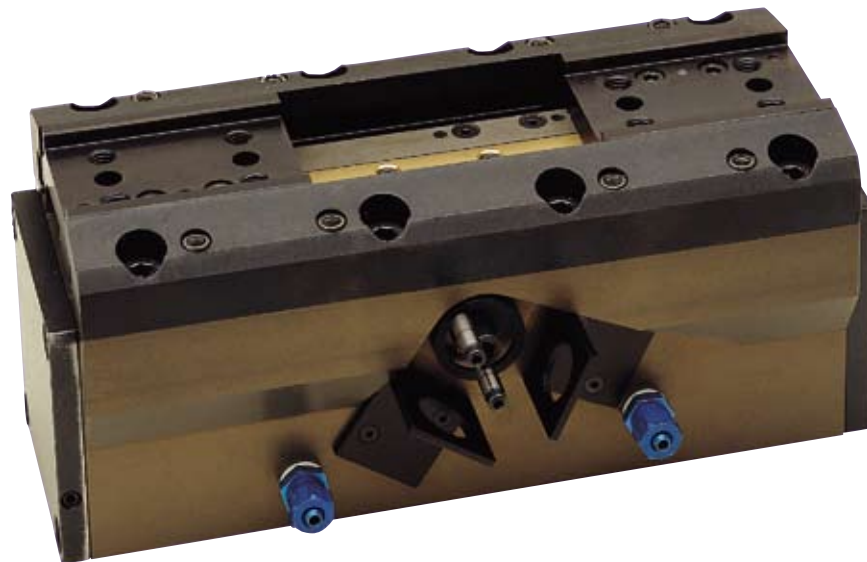
- ▶ Large stroke
- ▶ Low design
- ▶ Light weight
- ▶ Gripping force safety device for internal and external gripping
- ▶ High handling weights
- ▶ Form-locking

### Types / Types

RPG-80-P

RPG-120-P

RPG-120-H



### 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:

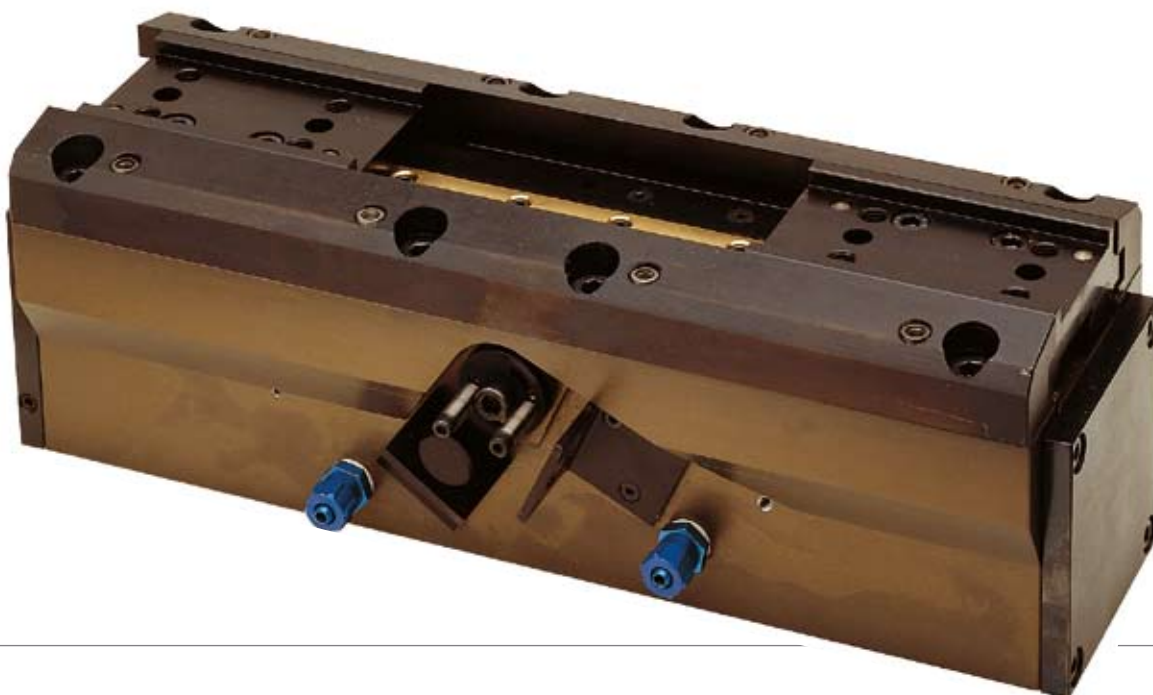
**Contrôle de course**

Option »pince fermée«

Option »pince ouverte«

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

- ▶ Grande course
- ▶ Faible hauteur
- ▶ Poids réduit
- ▶ Sécurité de serrage pour serrage intérieur et extérieur
- ▶ Poids de pièce admissibles élevés
- ▶ Etanche au grosses impuretés



OPTION:

**Gripping Force Fail-Safe**

Gripping force safety device with spring. Thereby the stroke is reduced to half. The gripping force fail-safe is available for internal and external gripping.

FI = Internal gripping

FA = External gripping

**Fluid media**

P = compressed air

H = hydraulic oil

OPTION:

**Sécurité de serrage**

Une sécurité de serrage par ressort est disponible en option.

La course des mors de bases s'en trouve réduite de moitié. La sécurité de serrage est possible en serrage intérieur ou extérieur.

FI = serrage intérieur

FA = serrage extérieur

**Média de pression**

P = air comprimé

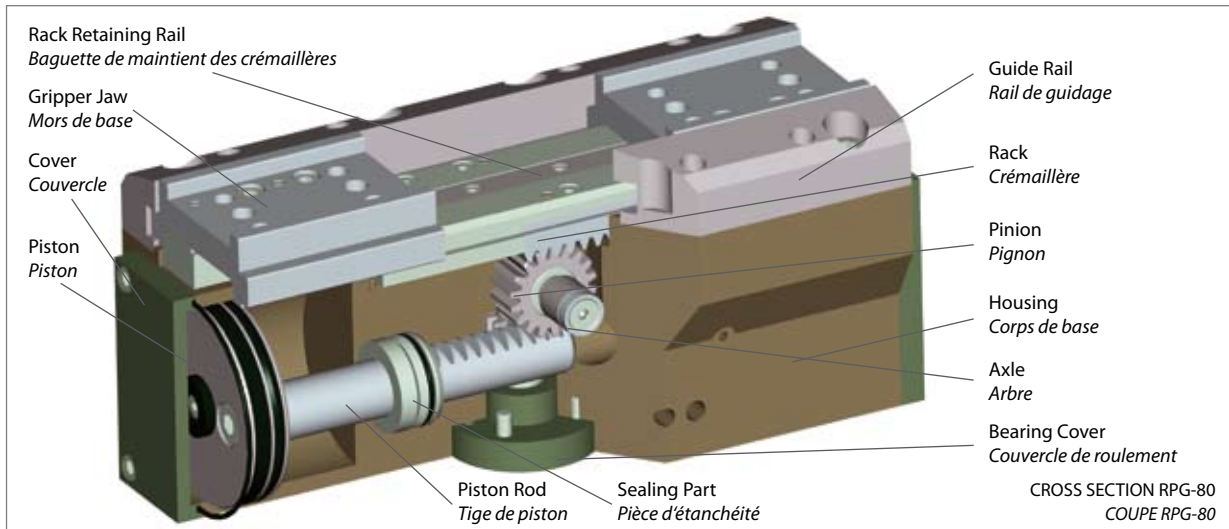
H = huile hydraulique

### Operating Principle Principe de fonctionnement

#### RPG-80-P, -120-P

The parallel movement of the jaws is generated by a rack/pinion drive. By application of pressure of two opposite pistons the jaws move synchronously towards each other.

*La transmission du mouvement parallèle des mors de bases se fait par l'intermédiaire de pignon/crémaillères. La synchronisation du mouvement se fait par la mise en pression de 2 pistons opposés.*

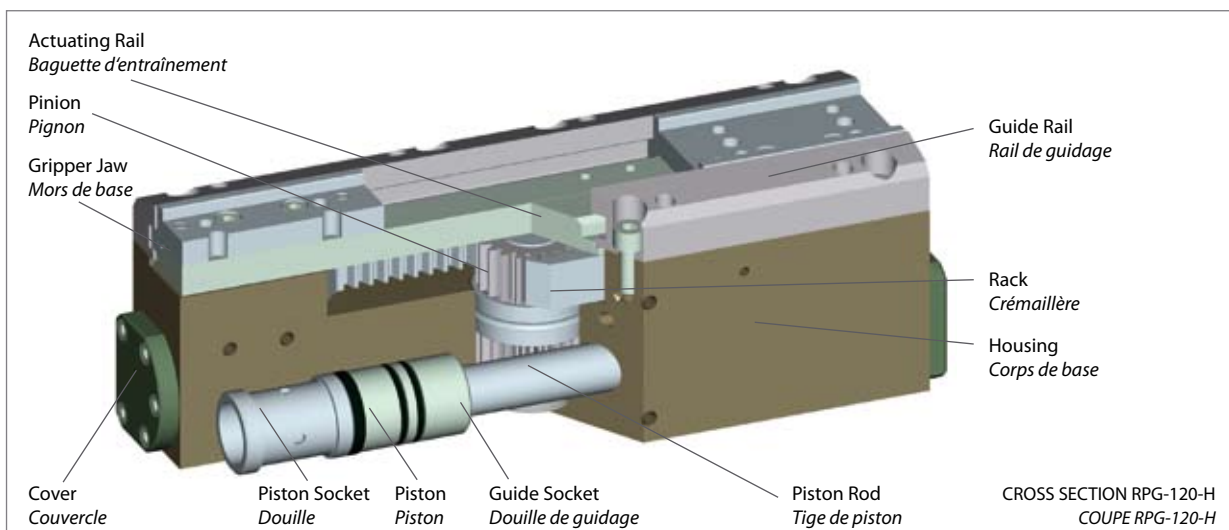


### Operating Principle Principe de fonctionnement

#### RPG-120-H

The parallel movement of the jaws is generated by a rack/pinion drive. By application of pressure of two opposite pistons the jaws move synchronously towards each other.

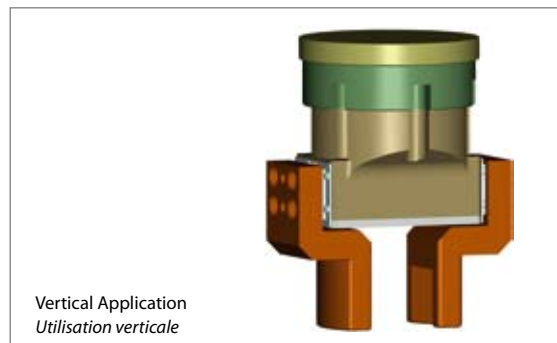
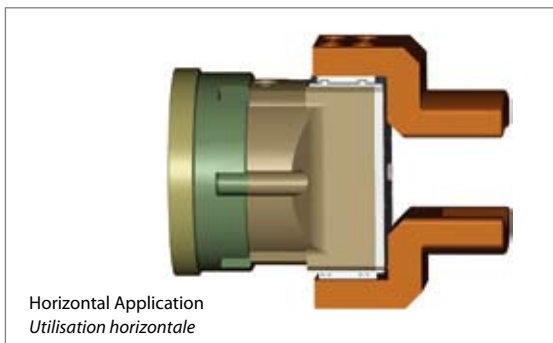
*La transmission du mouvement parallèle des mors de bases se fait par l'intermédiaire de pignon/crémaillères. La synchronisation du mouvement se fait par la mise en pression de 2 pistons opposés.*



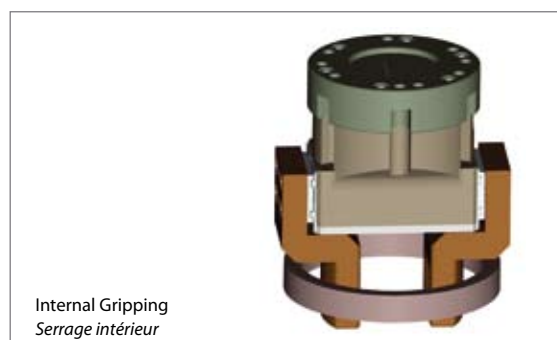
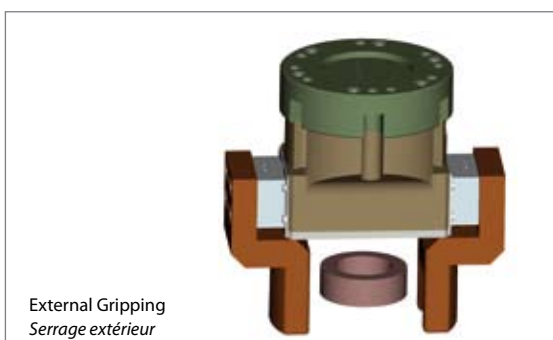
GENERAL DATA / CARACTERISTIQUES GENERALES

<b>Operating Pressure min.:</b> <i>Pression de service mini.:</i>	3,5 bar / 5,5 bar (FA/FI), pneumatic version; 20 bar, hydraulic version 3,5 bar / 5,5 bar (FA/FI) sur version pneumatique; 20 bar sur version hydraulique
<b>Operating Pressure max.:</b> <i>Pression de service maxi.:</i>	8 bar, pneumatic version; 100 bar, hydraulic version 8 bar sur version pneumatique, 100 bar sur version hydraulique
<b>Maintenance:</b> <i>Entretien:</i>	see instruction manual voir notice d'utilisation
<b>Temperature Range:</b> <i>Plage de température:</i>	5°C - 80°C (higher on demand) 5°C - 80°C (supérieure sur demande)
<b>Actuation:</b> <i>Entraînement:</i>	pneumatic / hydraulic on type RPG-120-H pneumatique / hydraulique sur type RPG-120-H
<b>Material:</b> <i>Matériau:</i>	housing made from high-tensile, hard coated aluminium / functional parts from hardened tool steel corps en aluminium anodisé dur / pièces mécaniques en acier d'outillage trempé
<b>Tolerance Data Thread:</b> <i>Tolérance des cotes des taraudages:</i>	+ / - 0,1
<b>Tolerance Pin Hole:</b> <i>Tolérance des cotes des trous de goupilles:</i>	+ / - 0,02

**APPLICATION HORIZONTAL/VERTICAL**  
**UTILISATION HORIZONTALE/VERTICALE**



**GRIPPING FORCE FAIL-SAFE VIA SPRING**  
**SECURITE DE SERRAGE PAR RESSORT**



# 2-Jaw-Parallel Gripper with Sliding Guide, pneumatically actuated **RPG-80-P**

## *Pince parallèle à 2 doigts à guidages lisses, actionnement pneumatique*

### Technical data / Caractéristiques techniques

Model / Modèle	RPG-80-P
Part-No. / Numéro d'article	1500030
Gripping Force at p = 6 bar / Force de serrage à p = 6 bar*	1.000 N
Recommended Part Weight / Poids de pièce recommandé	10 kg
Stroke (total) / Course totale	80 mm
Weight / Poids	8,5 kg
Cylinder Bore / Diamètre du cylindre	65 mm
Displacement / Volume du cylindre	2x128 cm <sup>3</sup>
Air Consumption each Cycle open/close / Consommation d'air par cycle ouverture/fermeture**	3,58 l
Actuation time opening at p = 6 bar / Temps d'ouverture à p = 6 bar	0,7 s
Actuation time closing at p = 6 bar / Temps de fermeture à p = 6 bar	0,7 s
Repeatability / Répétabilité	+/- 0,05 mm
Maximum Finger Length / Longueur de doigts maximale***	400 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

### Schematic view / Vue schématique

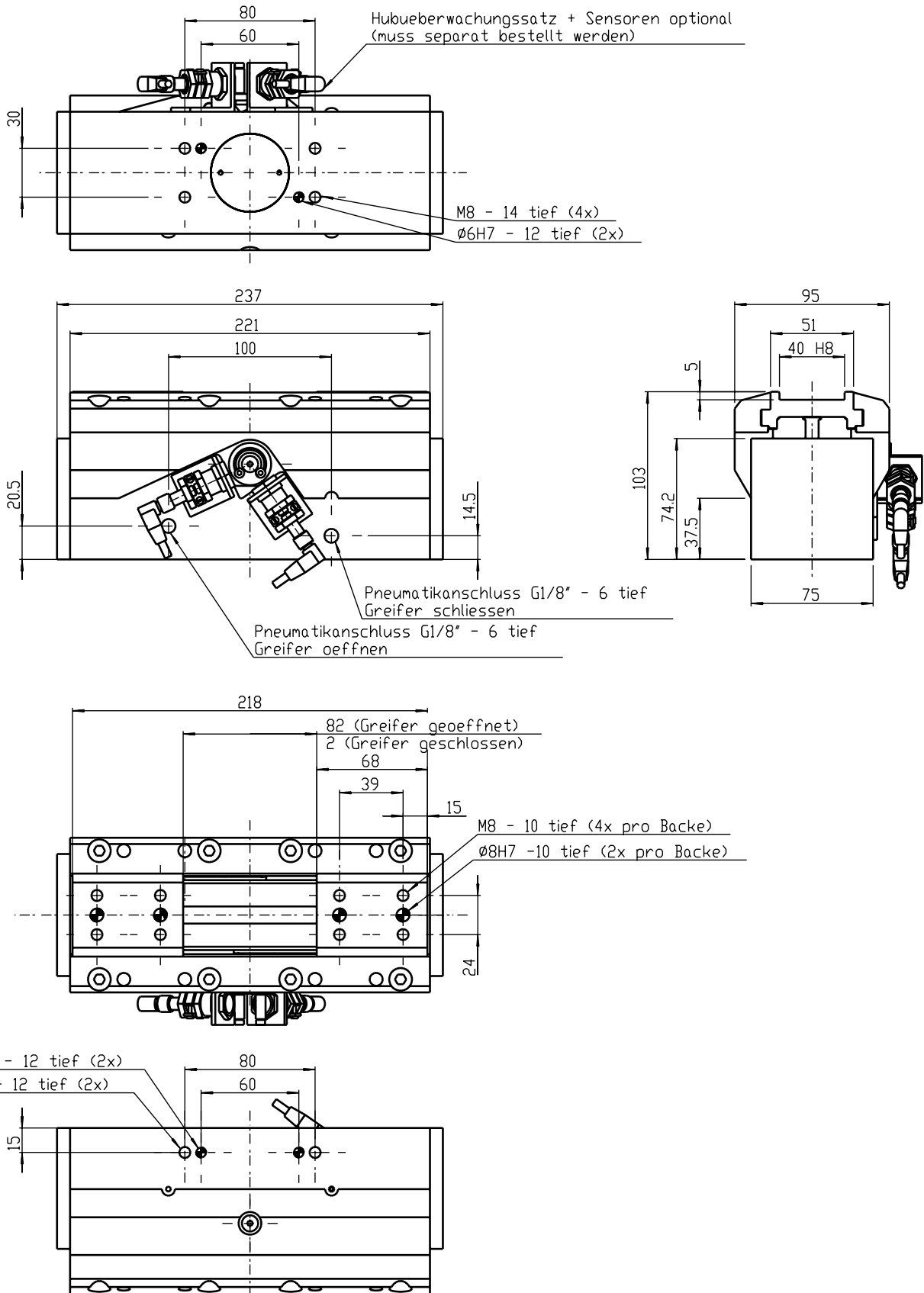


Accessories / Accessoires	Qty / Nombre	Part-No. / N° article
Sensor Mounting Kit RPG-80/RPG-120 / Contrôle de course RPG-80/RPG-120	1	16010009
Sensor Si-12-PNP / Capteur Si-12-PNP à la fermeture	1 or/ou 2	11800013
Quick Disconnect Cable M12x1, 90°, 3m / Connecteur M12x1, 90°, 3m	1 or/ou 2	11700013
Fail Safe Valve DSV-3 / Clapet anti-retour DSV-3	1	11020002

**RPG-80-P**

# 2-Jaw-Parallel Gripper with Sliding Guide, pneumatically actuated **RPG-80-P**

## Pince parallèle à 2 doigts à guidages lisses, actionnement pneumatique



# 2-Jaw-Parallel Gripper with Sliding Guide, pneumatically actuated **RPG-120-P**

## *Pince parallèle à 2 doigts à guidages lisses, actionnement pneumatique*

### Technical data / Caractéristiques techniques

Model / Modèle	RPG-120-P
Part-No. / Numéro d'article	15000032
Gripping Force at p = 6 bar / Force de serrage à p = 6 bar*	1.000 N
Recommended Part Weight / Poids de pièce recommandé	14 kg
Stroke (total) / Course totale	120 mm
Weight / Poids	9 kg
Cylinder Bore / Diamètre du cylindre	65 mm
Displacement / Volume du cylindre	2x192 cm <sup>3</sup>
Air Consumption each Cycle open/close / Consommation d'air par cycle ouverture/fermeture**	5,38 l
Actuation time opening at p = 6 bar / Temps d'ouverture à p = 6 bar	0,7 s
Actuation time closing at p = 6 bar / Temps de fermeture à p = 6 bar	0,7 s
Repeatability / Répétabilité	+/- 0,05 mm
Maximum Finger Length / Longueur de doigts maximale***	400 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

### Schematic view / Vue schématique

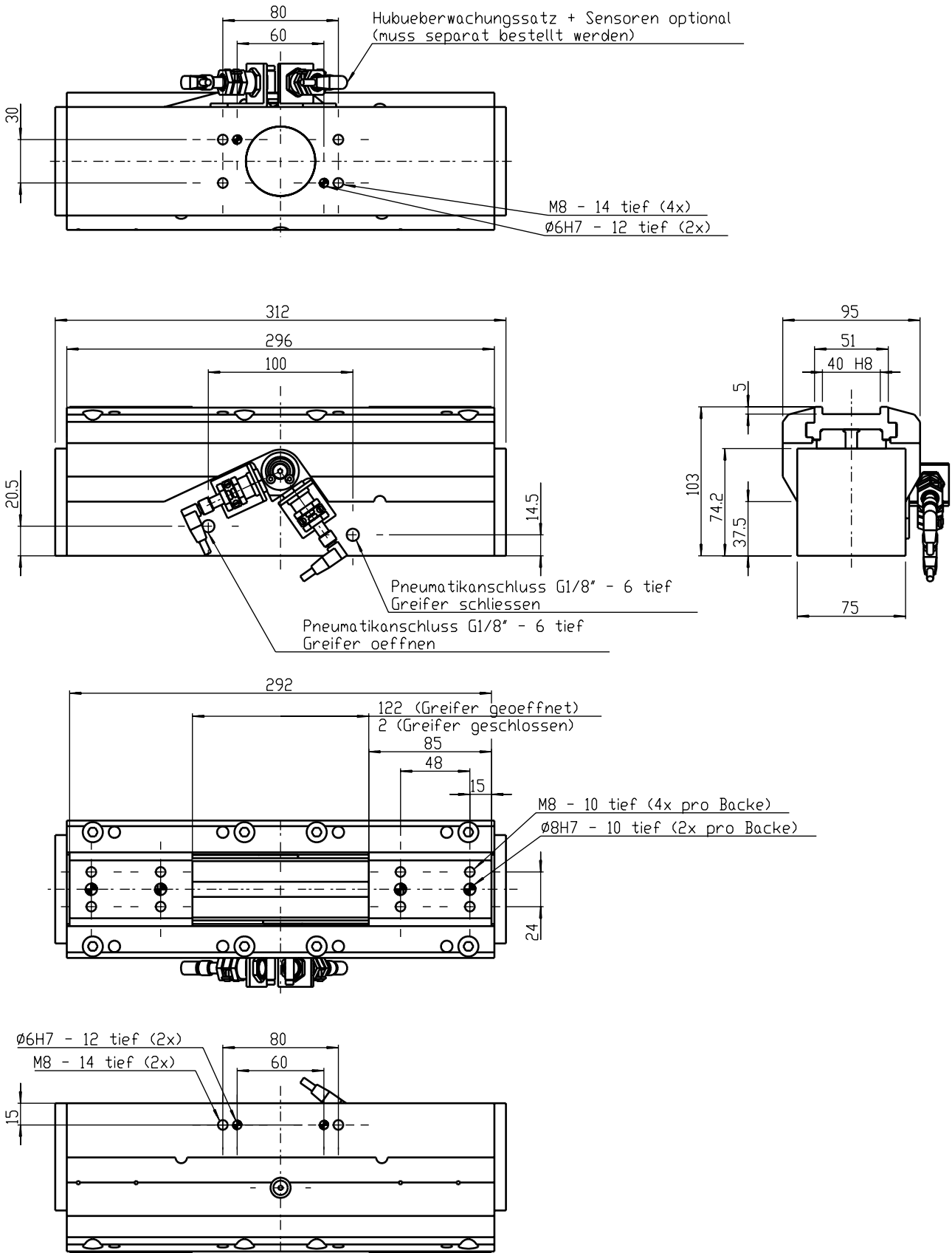


Accessories / Accessoires	Qty / Nombre	Part-No. / N° article
Sensor Mounting Kit RPG-80/RPG-120 / Contrôle de course RPG-80/RPG-120	1	16010009
Sensor Si-12-PNP / Capteur Si-12-PNP à la fermeture	1 or/ou 2	11800013
Quick Disconnect Cable M12x1, 90°, 3m / Connecteur M12x1, 90°, 3m	1 or/ou 2	11700013
Fail Safe Valve DSV-3 / Clapet anti-retour DSV-3	1	11020002

**RPG-120-P**

# 2-Jaw-Parallel Gripper with Sliding Guide, pneumatically actuated **RPG-120-P**

## *Pince parallèle à 2 doigts à guidages lisses, actionnement pneumatique*



# 2-Jaw-Parallel Gripper with Sliding Guide, hydraulically actuated **RPG-120-H**

## *Pince parallèle à 2 doigts à guidages lisses, actionnement hydraulique*

### Technical data / Caractéristiques techniques

Model / Modèle	RPG-120-H
Part-No. / Numéro d'article	15000060
Gripping Force (p = 60 bar / p = 100 bar) / Force de serrage (p = 60 bar / p = 100 bar)*	2000 / 3000 N
Recommended Part Weight / Poids de pièce recommandé	28 kg
Stroke (total) / Course totale	120 mm
Weight / Poids	10,5 kg
Cylinder Bore / Diamètre du cylindre	15,8 mm
Displacement / Volume du cylindre	23,56 cm <sup>3</sup>
Actuation time opening at p = 6 bar / Temps d'ouverture à p = 6 bar	0,7 s
Actuation time closing at p = 6 bar / Temps de fermeture à p = 6 bar	0,7 s
Repeatability / Répétabilité	+/- 0,05 mm
Maximum Finger Length / Longueur de doigts maximale**	500 mm
*Total force value on gripper jaws / Somme des différentes forces générées au niveau des doigts	
**Please note our Finger-Length-Chart / Veuillez tenir compte des diagrammes de longueurs de doigts	

### Schematic view / Vue schématique



Accessories / Accessoires	Qty / Nombre	Part-No. / N° article
Sensor Mounting Kit RPG-120-H / Contrôle de course RPG-120-H	1	16010007
Sensor Si-12-PNP / Capteur Si-12-PNP à la fermeture	1 or/ou 2	11800013
Quick Disconnect Cable M12x1, 90°, 3m / Connecteur M12x1, 90°, 3m	1 or/ou 2	11700013

**RPG-120-H**

# 2-Jaw-Parallel Gripper with Sliding Guide, hydraulically actuated **RPG-120-H**

## *Pince parallèle à 2 doigts à guidages lisses, actionnement hydraulique*

