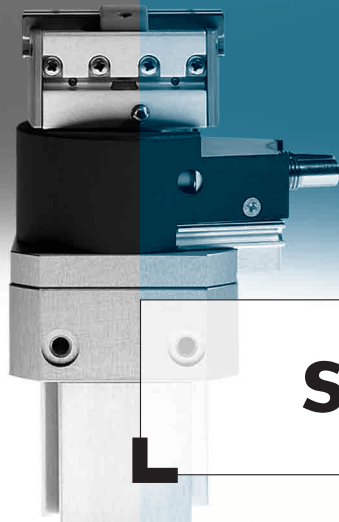


Schwenk-Greifeinheit HGDS

FESTO



smarter!

Gute Ideen sind in der Regel verblüffend einfach: Man nehme einen Schwenkantrieb nach dem Drehflügelprinzip DSM und kombiniere das Ganze konstruktiv mit einem Präzisionsgreifer HGPP. Ergebnis: Die Schwenk-Greifeinheit HGDS.

Liegt voll im Trend zu intelligenteren Maschinen: Schwenk-Greifeinheit HGDS. Greifen und Drehen mit einem Antrieb. Einfach, innovativ, leistungsfähig und wirtschaftlich!

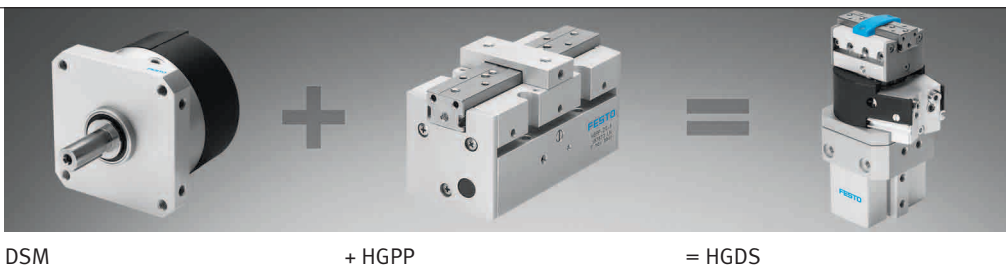
Systematisch kompakter
Einfache, kleine Pick & Place Einheiten und übersichtliche Maschinen. Dies wird ermöglicht durch die schlanke Bauart des HGDS.

Systematisch innovativer
Die Endlagenabfrage für Linear- und Schwenkteil erfolgt mit

Standard-Sensoren außerhalb der beweglichen Teile. Flexibler im Zugriff, dank frei einstellbarem Drehwinkel der Schwenkeinheit.

Systematisch schneller
Frequenz bis 2 Hz! Der Präzisionsgreifer für hohe Greifkräfte und hohe Sicherheitsreserven.

Systematisch robuster
Wahlweise mit elastischer oder hydraulischer Dämpfung. Der Schwenk-Greifantrieb: hoch belastbar dank hohem Massenträgheitsmoment.



DSM

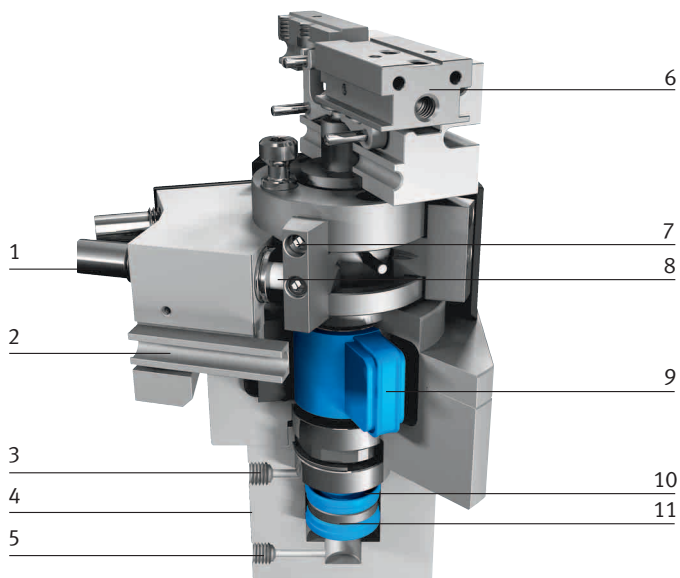
+ HGPP

= HGDS

135.1.PSI →

Product Short Information

Schwenk-Greifeinheit HGDS

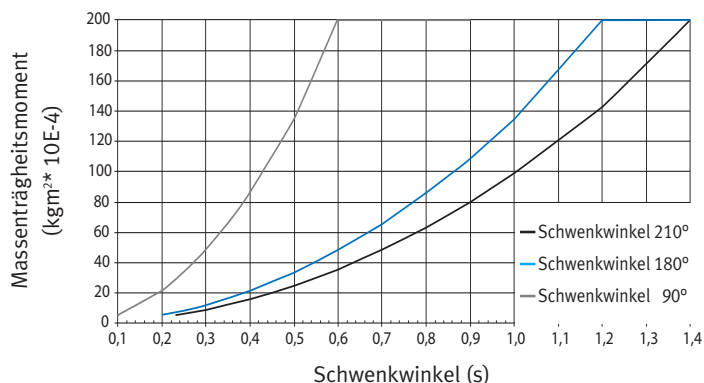


Technische Daten

Baugrößen	HGDS-12	HGDS-16	HGDS-20
Elastische Dämpfung	P	P	P
Hydraulische Dämpfung	YSRT	YSRT	YSRT
Positionserkennung	berührungslose, magnetisch betätigte Endlagenabfrage mit SM*-10-... Sensoren		
Schwenkteil			
Greifeteil			
Schwenkwinkel			
Ausführung P	210°	210°	210°
Wiederholgenauigkeit P	0,2°	0,2°	0,2°
Ausführung YSRT	210°	210°	210°
Wiederholgenauigkeit YSRT	0,02°	0,02°	0,02°
Max. Drehmoment [Nm]	0,85	1,25	2,5
max. zulässige Frequenzen (bei max. Schwenkwinkel)			
Ausführung P [Hz]	2	2	2
Ausführung YSRT [Hz]	1,5	1,5	1
Theor. Greifkraft pro Greifbacke			
bei 6 bar [N]	30	54	85
Greiferhub [±1 mm]	5	9	14
Bauhöhe [mm]	112	120	153

- 1 Elastische Dämpfung oder hydraulische Stoßdämpfer
- 2 Nut für Näherungsschalter SME-/SMT-10 zur Abfrage der Schwenkposition
- 3 Druckluftanschluss Greifer schließen
- 4 Nut für Näherungsschalter SME-/SMT-10 zur Abfrage der Greiferposition
- 5 Druckluftanschluss Greifer öffnen
- 6 Greiferbacken
- 7 Verstellbare Anschlagplatten für die Schwenkbewegung, mit Magnet
- 8 Präziser Endanschlag mit elastischer Dämpfung oder integriertem Stoßdämpfer
- 9 Schwenkflügel
- 10 Kolbenstange für Greifbewegung
- 11 Kolben mit Magnet

Massenträgheitsmomente HGDS-PP-20-YSRT-A
ungedrosselt $5 \cdot 10^{-4} \text{ kgm}^2$ (Greifermassen)
+ Dämpfungszeit Stoßdämpfer YSRT-7-5-C von ca. 0,1 s



Festo AG & Co. KG
Postfach
73726 Esslingen
Rüter Straße 82
73734 Esslingen
Tel. +49 (0)711 347 0
Fax +49 (0)711 347 2628
E-mail: info_de@festo.com