



Hand in hand for tomorrow



Fiche technique du produit

Pince parallèle LGP

Simple. Économique. Fiable.

Pince universelle LGP

Pince parallèle à 2 doigts universelle avec guidage en T et excellent rapport prix-performance

Domaines d'application

Applications universelles en environnements propres comme dans les zones d'assemblage

Avantages – Vos bénéfices

Type de pince au fonctionnement optimisé pour une efficacité des coûts maximale

Guidage en T stable et rectifié pour la plus haute précision de manipulation

Compatible détecteurs SCHUNK à rainure en C pour une détection de position fiable

Pièces fonctionnelles anodisées dures ou durcies Pour une longue durée de vie

Principe à rampe forcée pour une transmission de puissance élevée et une préhension synchronisée

Dimension compactes pour contours de collision minimisés



Tailles
Quantité: 6



Poids
0.03 .. 1.6 kg



Force de préhension
26 .. 1090 N



Course par mors
2 .. 13 mm



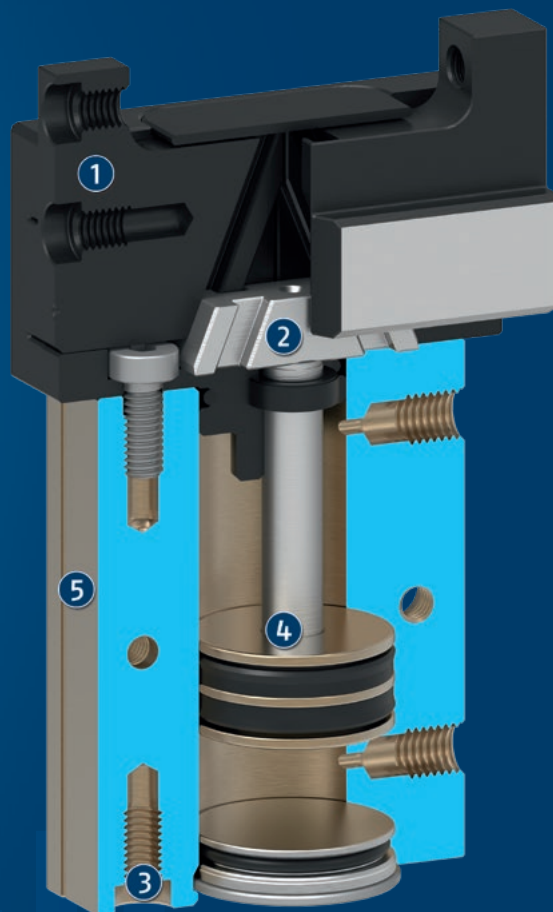
Poids de pièce
recommandé
0.13 .. 4.2 kg

Description du fonctionnement

Le piston cylindrique est déplacé vers le haut ou vers le bas par l'air comprimé.

La rampe forcée transforme ce mouvement axial par ses surfaces obliques, en un déplacement parallèle et

synchronisé des mors de base.



- ① **Mors de base**
pour la fixation des doigts de préhension spécifiques à la pièce
- ② **Principe à rampe forcée**
pour une transmission de force élevée et une préhension concentrique
- ③ **Possibilités de centrage et de fixation**
pour le montage de la pince sur le dessous et sur le côté
- ④ **Entraînement**
Entraînement par piston pneumatique
- ⑤ **Corps**
avec poids optimisé par l'utilisation d'un alliage d'aluminium haute résistance

Informations générales concernant la gamme

Principe de fonctionnement: Cinématique à rampe forcée

Matériau du corps: Alliage d'aluminium anodisé

Matière des mors de base: Acier

Actionnement: pneumatique, par air comprimé filtré selon la norme ISO 8573-1:2010 [7:4:4].

Garantie: 24 mois

Etendue de la livraison: Eléments de centrage, notice de montage d'utilisation avec déclaration du fournisseur

Maintien de la force de préhension: possible avec maintien mécanique de la force de préhension ou clapet anti-retour SDV-P

Force de préhension: est la somme arithmétique de force individuelle agissant sur chaque mors de base à une distance P (voir schéma).

Longueur des doigts: est mesurée depuis la surface de référence comme la distance P en direction de l'axe principal.

La longueur de doigt maximale admissible est valable jusqu'à la pression d'utilisation nominale. Pour des pressions plus élevées, la longueur de doigt admissible doit être réduite proportionnellement à la pression d'utilisation nominale.

Répétabilité: se définit comme étant la dispersion de la position de fin de course pour 100 courses successives.

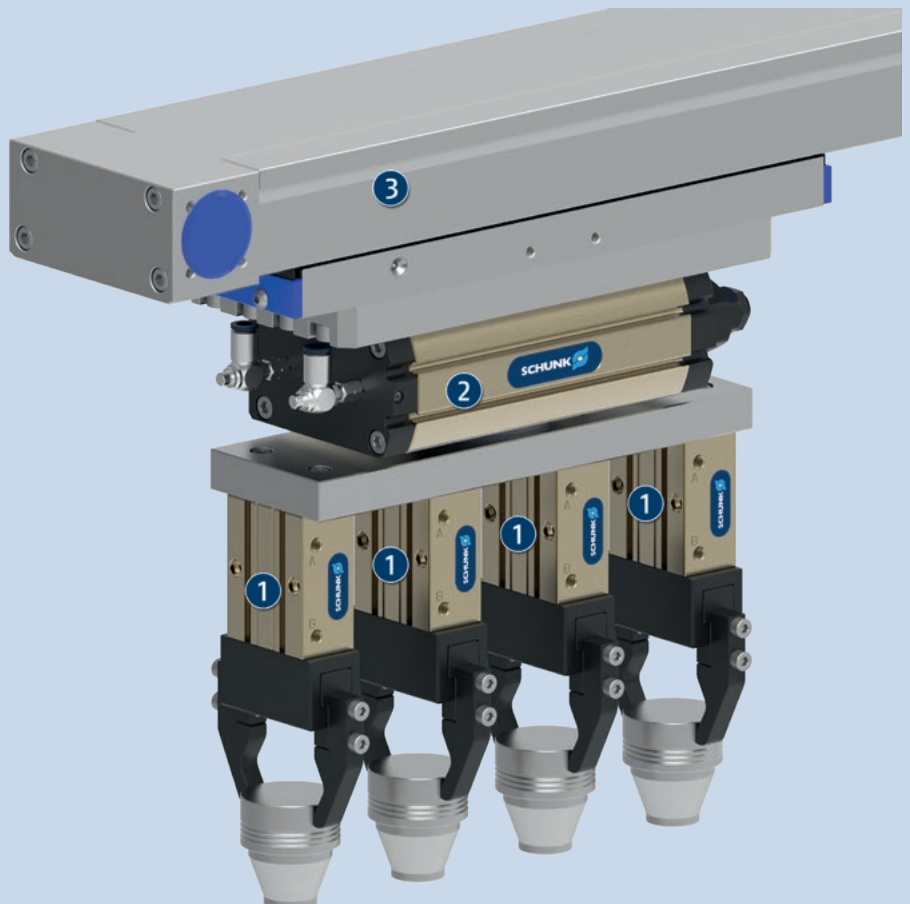
Poids de pièce recommandé: est calculé pour une préhension par adhérence avec un coefficient de friction statique de 0,1 et un coefficient de sécurité de 2 pour compenser un glissement de la pièce à une accélération dû à la gravité g. Une préhension de forme ou positive permet des poids de pièce admissible nettement plus élevés.

Temps de fermeture et d'ouverture: sont des temps de déplacement des mors de base uniquement, sans les doigts de préhension spécifiques à l'application. Les temps de commutation des distributeurs, les temps de remplissage des tuyaux, ou les temps de réponse des automates ne sont pas inclus et doivent être pris en compte lors du calcul des temps de cycle.

Exemple d'application

Unité complète comprenant un axe linéaire, une unité de pivotement et quatre pinces pour le transport et le conditionnement de plusieurs pièces coniques.

- ❶ Pince universelle LGP
- ❷ Unité de rotation universelle SRM
- ❸ Module linéaire plat Delta avec entraînement par courroie crantée



SCHUNK vous en offre plus ...

Les composants suivants augmentent encore la productivité du produit – pour un maximum de fonctionnalité, flexibilité, fiabilité et suivi de fabrication.



Unité de rotation universelle



Module linéaire



Portique linéaire



Changeur outils manuel



Commutateur magnétique programmable



Clapets anti-retour

① Des informations supplémentaires sur ces produits sont disponibles sur les pages produits suivantes ou sur notre site internet schunk.com.

Options et informations particulières

Version de maintien de la force de préhension AS / IS: La version avec maintien mécanique de la force de préhension garantit une force de préhension minimale, y compris en cas de chute de pression. Dans la version AS/S, cela agit comme une force de fermeture. Dans la version IS, cela agit comme force d'ouverture.

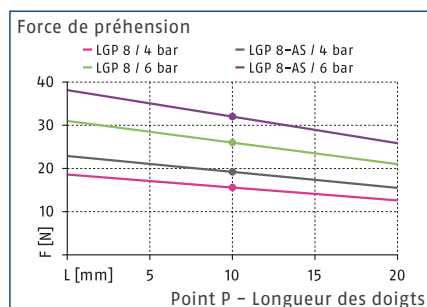
Détection: La détection avec le détecteur SCHUNK MMS 22 ou RMS 22 n'est pas possible. L'utilisation des détecteurs recommandés MMS-P est obligatoire.

LGP 8

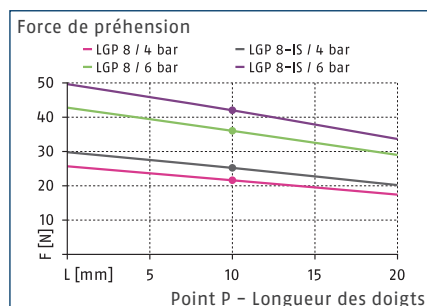
Pince parallèle



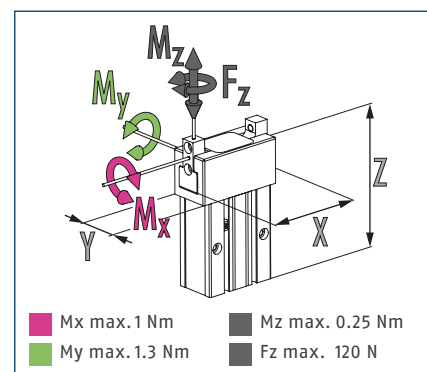
Force de préhension, préhension extérieure



Force de préhension, préhension intérieure



Charges max.



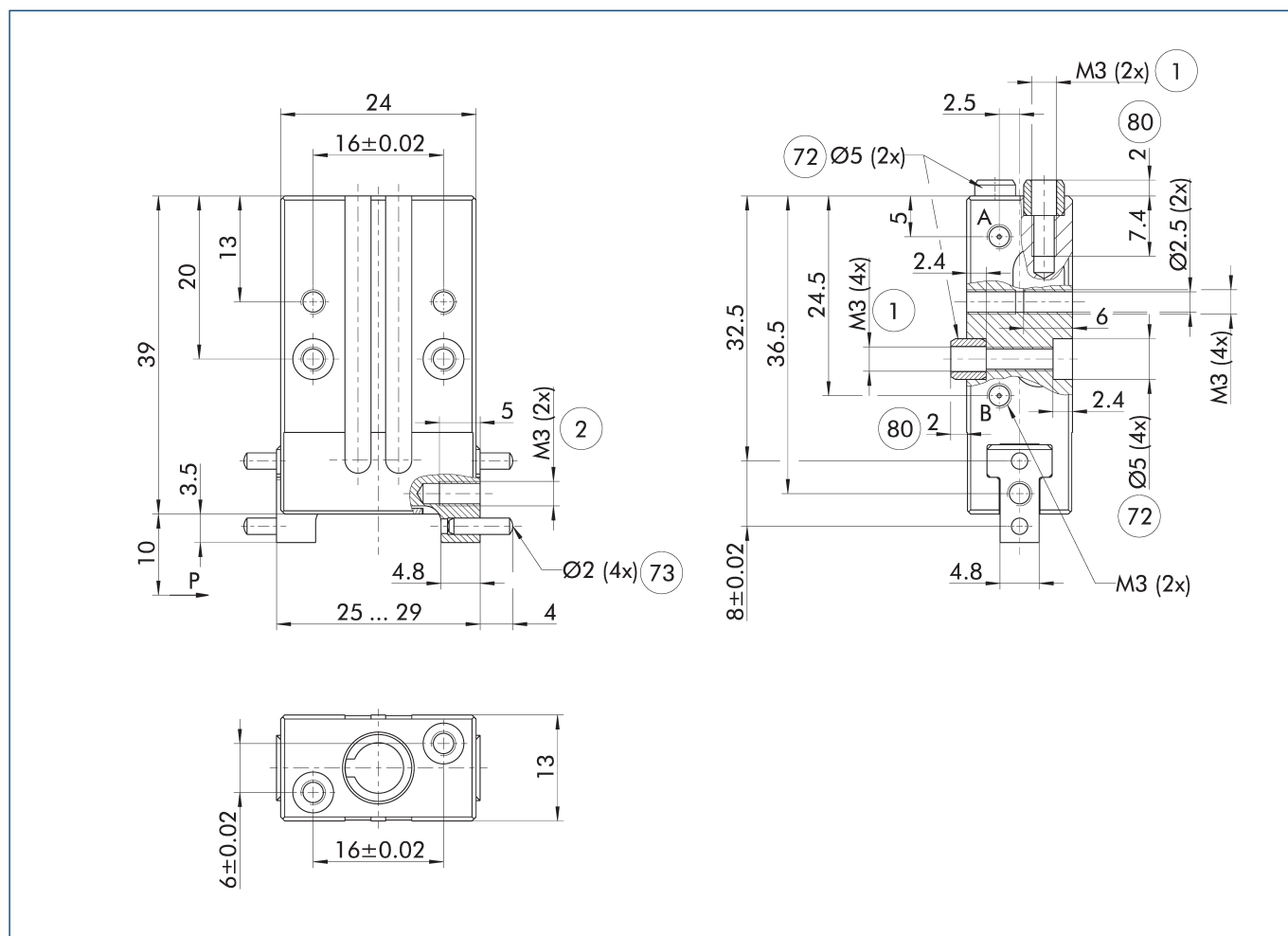
① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques et s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent survenir simultanément. Ils peuvent s'ajouter au moment produit par la force de préhension elle-même.

Caractéristiques techniques

Description		LGP 8	LGP 8-AS	LGP 8-IS
ID		0312900	0312901	0312902
Course par mors	[mm]	2	2	2
Force de fermeture/ouverture	[N]	26/36	32/-	-/42
Force du ressort min.	[N]		6	6
Poids	[kg]	0.03	0.04	0.04
Poids de pièce recommandé	[kg]	0.13	0.13	0.13
Volume du cylindre par course double	[cm³]	0.9	0.9	0.9
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	2/6/8	4/6/6.5	4/6/6.5
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.01/0.01	0.01/0.02	0.02/0.01
Temps de fermeture/ouverture avec ressort	[s]		0.03	0.03
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	20	20	20
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.03	0.03	0.03
Indice de protection IP		40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/90	5/90	5/90
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02
Dimensions X x Y x Z	[mm]	24 x 13 x 39	24 x 13 x 39	24 x 13 x 39

① Jusqu'à 100 cycles de préhension peuvent être nécessaires avant que toute la force de préhension indiquée soit disponible.

Vue principale



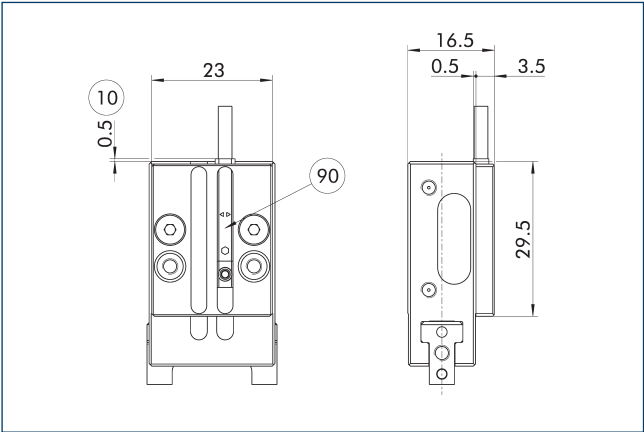
Le plan présente la pince en version basique en position fermée, sans les dimensions des options décrites par la suite.

- | | | | |
|---|--------------------------------------|----|---------------------------------------|
| A | Raccordement principal pince ouverte | 72 | Ajustement pour douilles de centrage |
| B | Raccordement principal pince fermée | 73 | Ajustement pour goupilles de centrage |
| 1 | Fixation de la pince | 80 | Dépassement des douilles de centrage |
| 2 | Fixation des doigts | | |

LGP 8

Pince parallèle

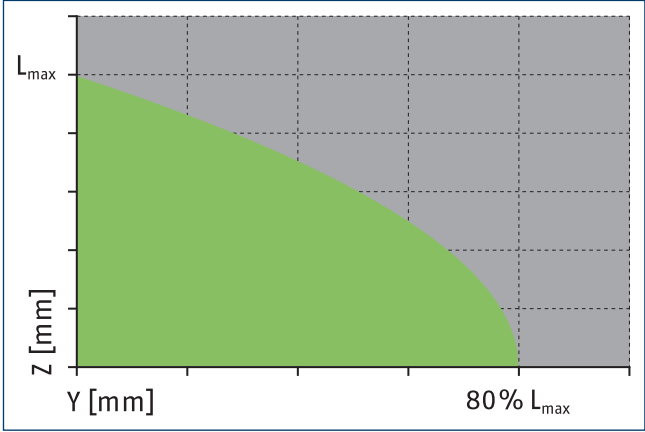
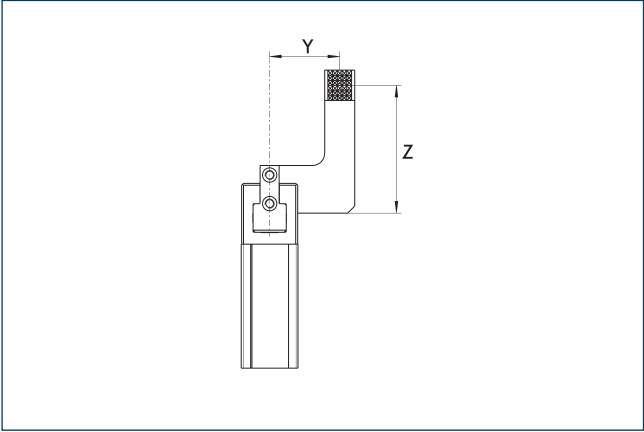
Plaque de montage pour détecteur



- ⑩ Dépassement pour version AS/IS seulement ⑨⑩ Détecteur magnétique programmable MMS-P

Les détecteurs magnétiques doivent être fixés sur le corps de pince avec le support

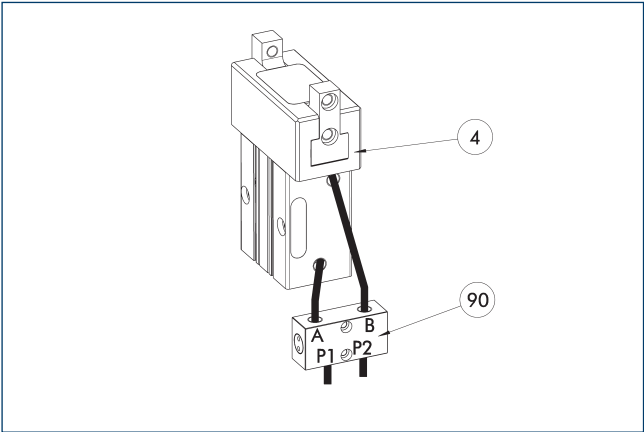
Dépassement maximum autorisé



- Plage admissible ■ Plage non admissible

L_{max} correspond à la longueur de doigt maximale admissible, voir tableau des caractéristiques techniques.

Clapet anti-retour SDV-P



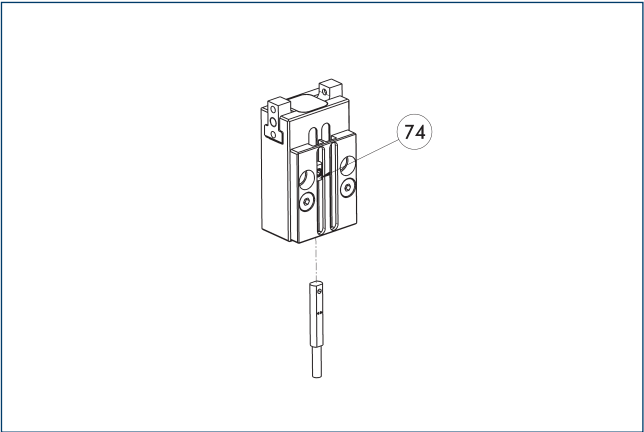
④ Pinces de préhension ⑨⑩ Clapet anti-retour SDV-P

Les soupapes de maintien de pression SDV-P garantissent que, dans des situations d'arrêt d'urgence, la pression présente dans la chambre du piston des modules de préhension pneumatiques, des modules rotatifs, des modules linéaires et des modules de changement rapide sera maintenue pendant un certain temps.

Description	ID	Diamètre de tuyau recommandé
		[mm]
Clapets anti-retour		
SDV-P 04	0403130	6
Clapet de maintien de la pression avec purge d'air		
SDV-P 04-E	0300120	6

① Afin d'obtenir le temps de fermeture et d'ouverture spécifié pour chaque version de pince, il faut utiliser le diamètre de flexible recommandé. L'attribution respective de la pince pour le SDV-P respectif peut être trouvée sur schunk.com.

Détecteur magnétique programmable MMS-P



⑦④ Butée pour détecteur

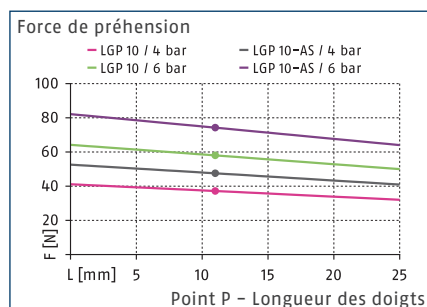
Détection de position avec deux positions programmables par détecteur. Détecteur de position à monter dans la rainure en C

Description	ID	Souvent combiné
Commutateur magnétique programmable		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
Câbles		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

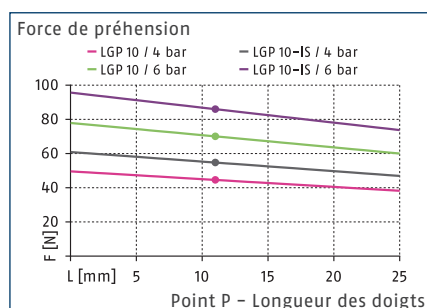
① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection



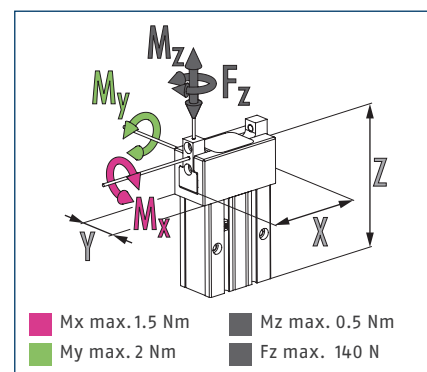
Force de préhension, préhension extérieure



Force de préhension, préhension intérieure



Charges max.



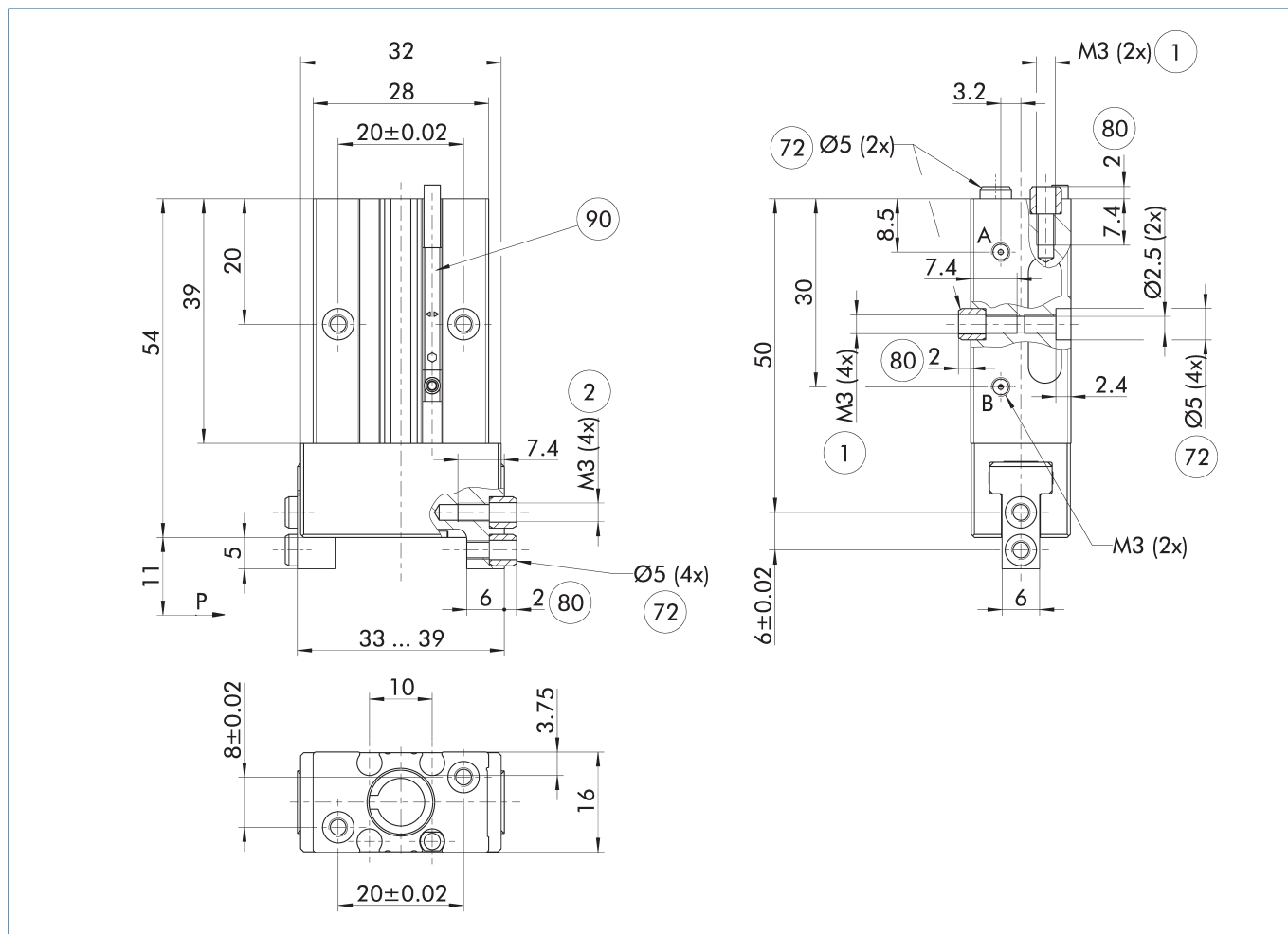
① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques et s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent survenir simultanément. Ils peuvent s'ajouter au moment produit par la force de préhension elle-même.

Caractéristiques techniques

Description		LGP 10	LGP 10-AS	LGP 10-IS
ID		0312903	0312904	0312905
Course par mors	[mm]	3	3	3
Force de fermeture/ouverture	[N]	58/70	74/-	-/86
Force du ressort min.	[N]		16	16
Poids	[kg]	0.07	0.08	0.08
Poids de pièce recommandé	[kg]	0.29	0.29	0.29
Volume du cylindre par course double	[cm³]	1.8	1.8	1.8
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	2/6/8	4/6/6.5	4/6/6.5
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.01/0.01	0.01/0.02	0.02/0.01
Temps de fermeture/ouverture avec ressort	[s]		0.04	0.04
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	25	25	25
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.04	0.04	0.04
Indice de protection IP		40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/90	5/90	5/90
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02
Dimensions X x Y x Z	[mm]	32 x 16 x 54	32 x 16 x 54	32 x 16 x 54

① Jusqu'à 100 cycles de préhension peuvent être nécessaires avant que toute la force de préhension indiquée soit disponible.

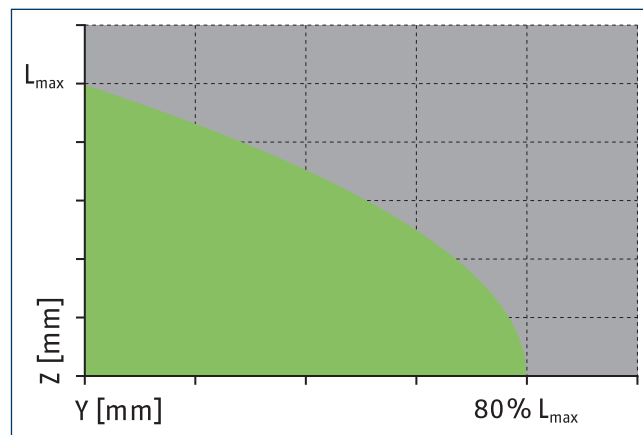
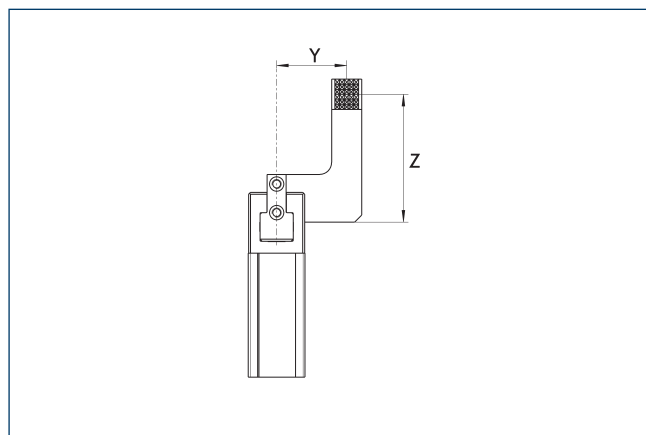
Vue principale



Le plan présente la pince en version basique en position fermée, sans les dimensions des options décrites par la suite.

- | | |
|--|--|
| A Raccordement principal pince ouverte | 72 Ajustement pour douilles de centrage |
| B Raccordement principal pince fermée | 80 Dépassement des douilles de centrage |
| 1 Fixation de la pince | 90 Détecteur magnétique programmable MMS-P |
| 2 Fixation des doigts | |

Dépassement maximum autorisé

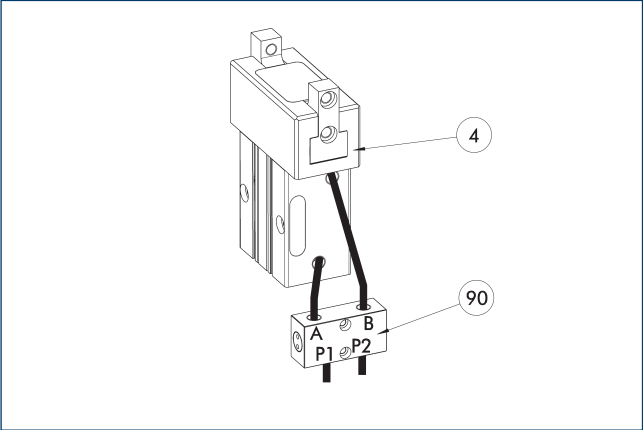


■ Plage admissible

■ Plage non admissible

L_{max} correspond à la longueur de doigt maximale admissible, voir tableau des caractéristiques techniques.

Clapet anti-retour SDV-P



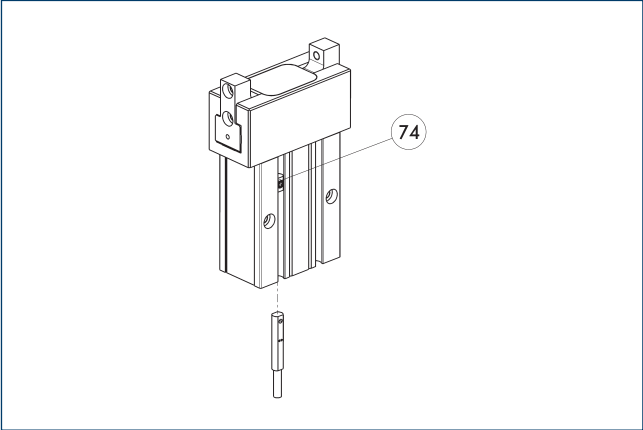
④ Pinces de préhension 90 Clapet anti-retour SDV-P

Les soupapes de maintien de pression SDV-P garantissent que, dans des situations d'arrêt d'urgence, la pression présente dans la chambre du piston des modules de préhension pneumatiques, des modules rotatifs, des modules linéaires et des modules de changement rapide sera maintenue pendant un certain temps.

Description	ID	Diamètre de tuyau recommandé
		[mm]
Clapets anti-retour		
SDV-P 04	0403130	6
Clapet de maintien de la pression avec purge d'air		
SDV-P 04-E	0300120	6

① Afin d'obtenir le temps de fermeture et d'ouverture spécifié pour chaque version de pince, il faut utiliser le diamètre de flexible recommandé. L'attribution respective de la pince pour le SDV-P respectif peut être trouvée sur schunk.com.

Détecteur magnétique programmable MMS-P



74 Butée pour détecteur

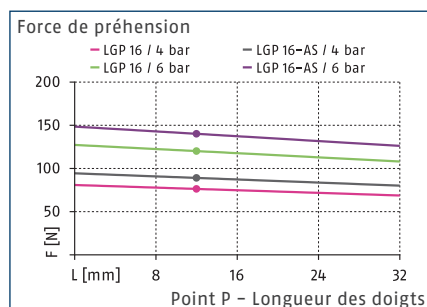
Détection de position avec deux positions programmables par détecteur. Détecteur de position à monter dans la rainure en C

Description	ID	Souvent combiné
Commutateur magnétique programmable		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
Câbles		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

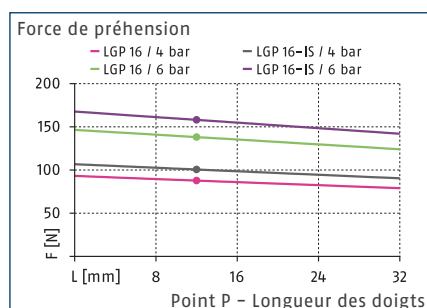
① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection



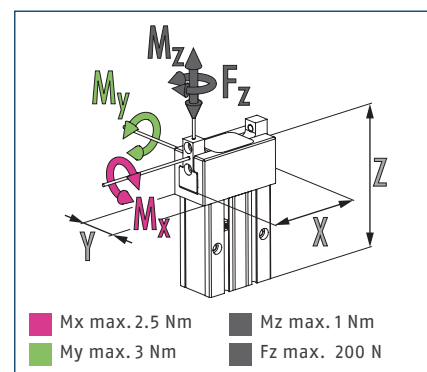
Force de préhension, préhension extérieure



Force de préhension, préhension intérieure



Charges max.



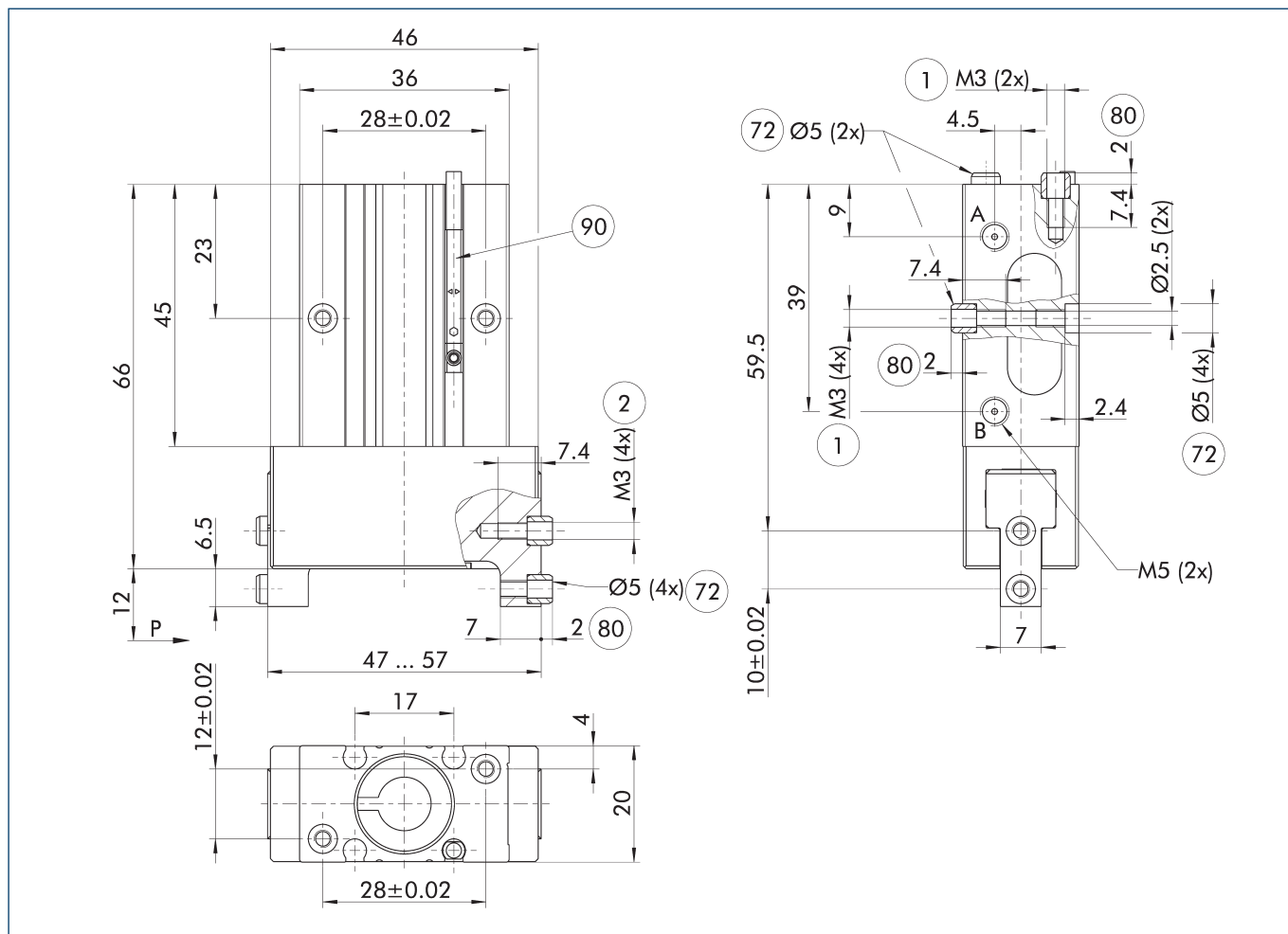
① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques et s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent survenir simultanément. Ils peuvent s'ajouter au moment produit par la force de préhension elle-même.

Caractéristiques techniques

Description		LGP 16	LGP 16-AS	LGP 16-IS
ID		0312906	0312907	0312908
Course par mors	[mm]	5	5	5
Force de fermeture/ouverture	[N]	120/138	140/-	-/158
Force du ressort min.	[N]		20	20
Poids	[kg]	0.15	0.16	0.16
Poids de pièce recommandé	[kg]	0.6	0.6	0.6
Volume du cylindre par course double	[cm³]	7	7	7
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	2/6/8	4/6/6.5	4/6/6.5
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.02/0.02	0.02/0.03	0.03/0.02
Temps de fermeture/ouverture avec ressort	[s]		0.05	0.05
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	32	32	32
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.06	0.06	0.06
Indice de protection IP		40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/90	5/90	5/90
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02
Dimensions X x Y x Z	[mm]	46 x 20 x 66	46 x 20 x 66	46 x 20 x 66

① Jusqu'à 100 cycles de préhension peuvent être nécessaires avant que toute la force de préhension indiquée soit disponible.

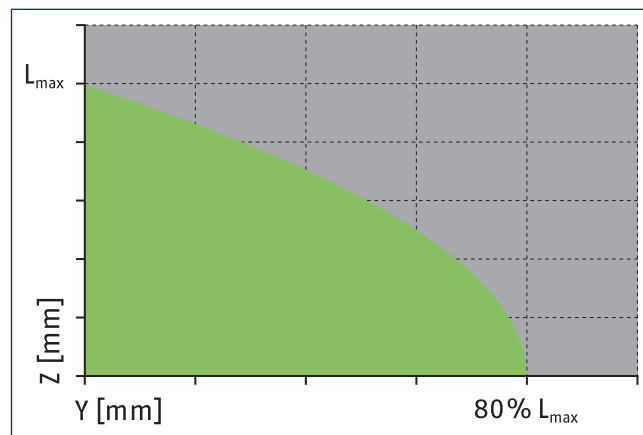
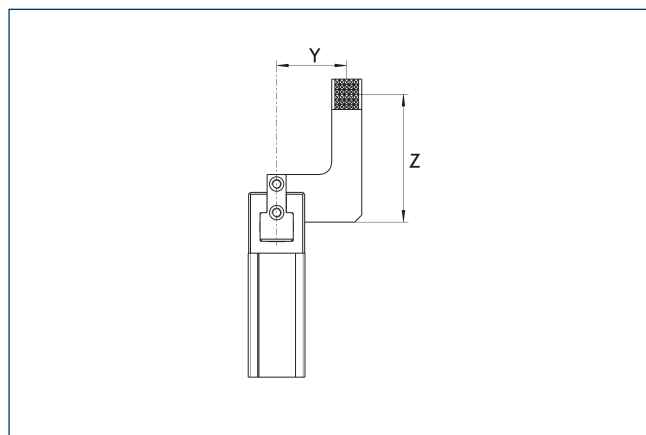
Vue principale



Le plan présente la pince en version basique en position fermée, sans les dimensions des options décrites par la suite.

- | | |
|--|--|
| A Raccordement principal pince ouverte | 72 Ajustement pour douilles de centrage |
| B Raccordement principal pince fermée | 80 Dépassement des douilles de centrage |
| 1 Fixation de la pince | 90 Détecteur magnétique programmable MMS-P |
| 2 Fixation des doigts | |

Dépassement maximum autorisé

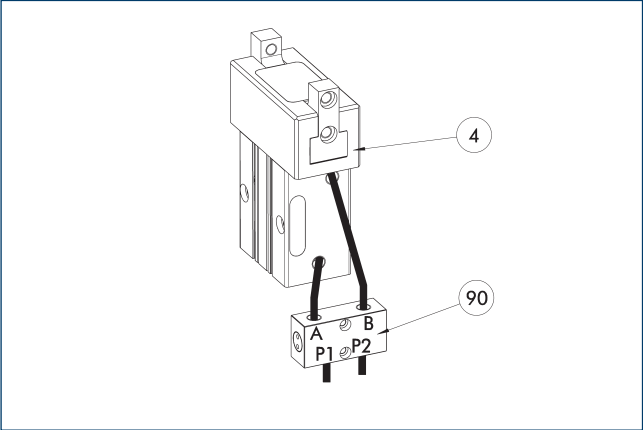


■ Plage admissible

■ Plage non admissible

L_{max} correspond à la longueur de doigt maximale admissible, voir tableau des caractéristiques techniques.

Clapet anti-retour SDV-P



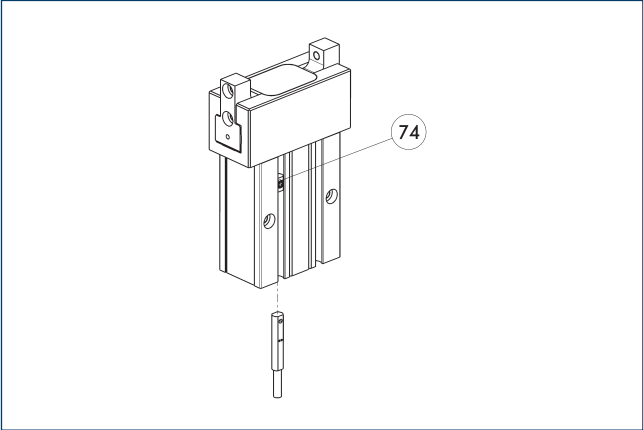
④ Pinces de préhension 90 Clapet anti-retour SDV-P

Les soupapes de maintien de pression SDV-P garantissent que, dans des situations d'arrêt d'urgence, la pression présente dans la chambre du piston des modules de préhension pneumatiques, des modules rotatifs, des modules linéaires et des modules de changement rapide sera maintenue pendant un certain temps.

Description	ID	Diamètre de tuyau recommandé
		[mm]
Clapets anti-retour		
SDV-P 04	0403130	6
Clapet de maintien de la pression avec purge d'air		
SDV-P 04-E	0300120	6

① Afin d'obtenir le temps de fermeture et d'ouverture spécifié pour chaque version de pince, il faut utiliser le diamètre de flexible recommandé. L'attribution respective de la pince pour le SDV-P respectif peut être trouvée sur schunk.com.

Détecteur magnétique programmable MMS-P



74 Butée pour détecteur

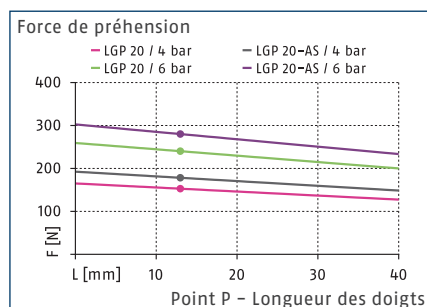
Détection de position avec deux positions programmables par détecteur. Détecteur de position à monter dans la rainure en C

Description	ID	Souvent combiné
Commutateur magnétique programmable		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
Câbles		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

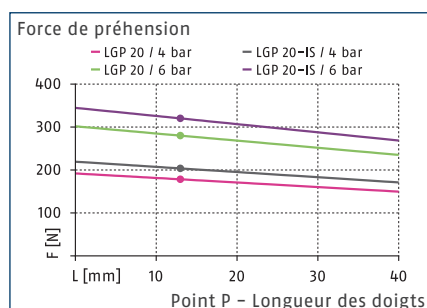
① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection



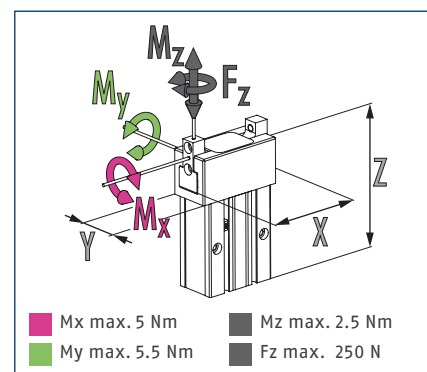
Force de préhension, préhension extérieure



Force de préhension, préhension intérieure



Charges max.



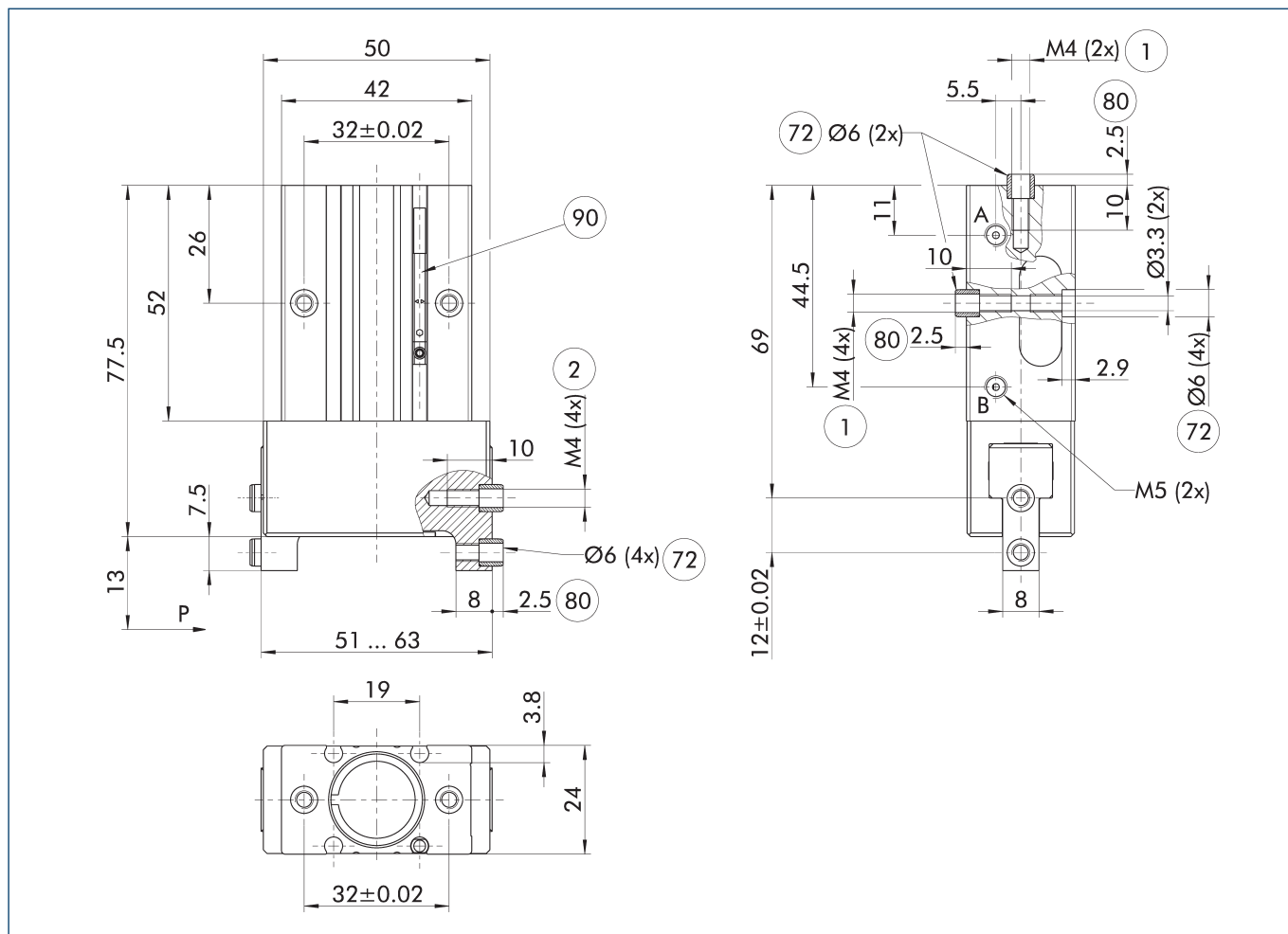
① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques et s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent survenir simultanément. Ils peuvent s'ajouter au moment produit par la force de préhension elle-même.

Caractéristiques techniques

Description		LGP 20	LGP 20-AS	LGP 20-IS
ID		0312909	0312910	0312911
Course par mors	[mm]	6	6	6
Force de fermeture/ouverture	[N]	240/280	280/-	-/320
Force du ressort min.	[N]		40	40
Poids	[kg]	0.24	0.25	0.25
Poids de pièce recommandé	[kg]	1.2	1.2	1.2
Volume du cylindre par course double	[cm³]	13	13	13
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	2/6/8	4/6/6.5	4/6/6.5
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.03/0.03	0.02/0.04	0.04/0.02
Temps de fermeture/ouverture avec ressort	[s]		0.08	0.08
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	40	40	40
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.09	0.09	0.09
Indice de protection IP		40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/90	5/90	5/90
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02
Dimensions X x Y x Z	[mm]	50 x 24 x 77.5	50 x 24 x 77.5	50 x 24 x 77.5

① Jusqu'à 100 cycles de préhension peuvent être nécessaires avant que toute la force de préhension indiquée soit disponible.

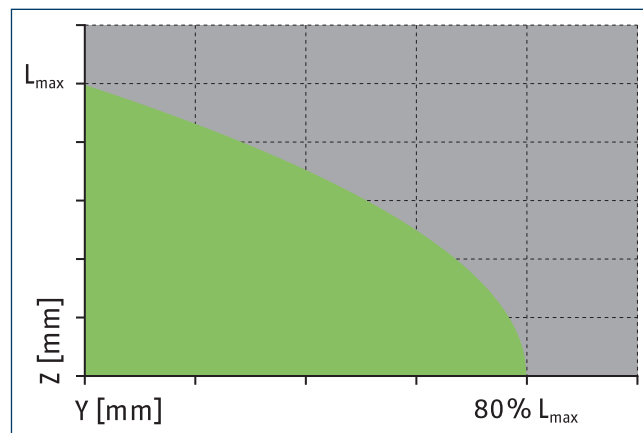
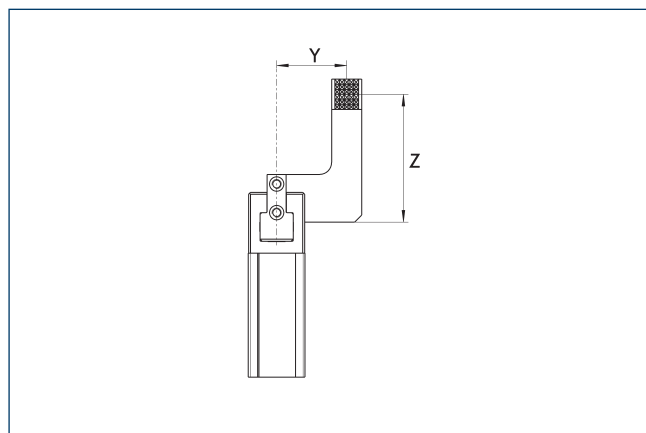
Vue principale



Le plan présente la pince en version basique en position fermée, sans les dimensions des options décrites par la suite.

- | | | | |
|---|--------------------------------------|----|---|
| A | Raccordement principal pince ouverte | 72 | Ajustement pour douilles de centrage |
| B | Raccordement principal pince fermée | 80 | Dépassement des douilles de centrage |
| ① | Fixation de la pince | 90 | Détecteur magnétique programmable MMS-P |
| ② | Fixation des doigts | | |

Dépassement maximum autorisé

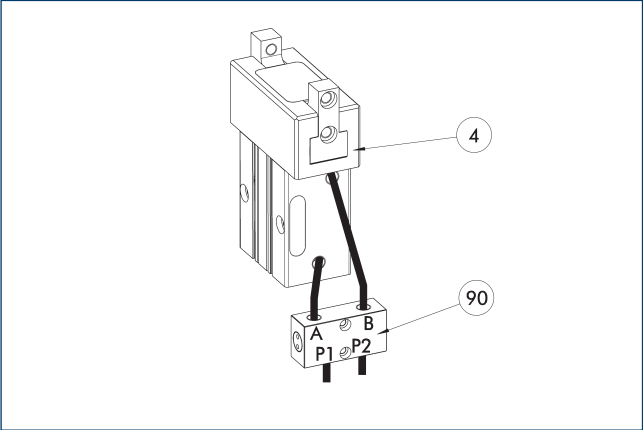


- Plage admissible

■ Plage non admissible

L^{max} correspond à la longueur de doigt maximale admissible, voir tableau des caractéristiques techniques.

Clapet anti-retour SDV-P



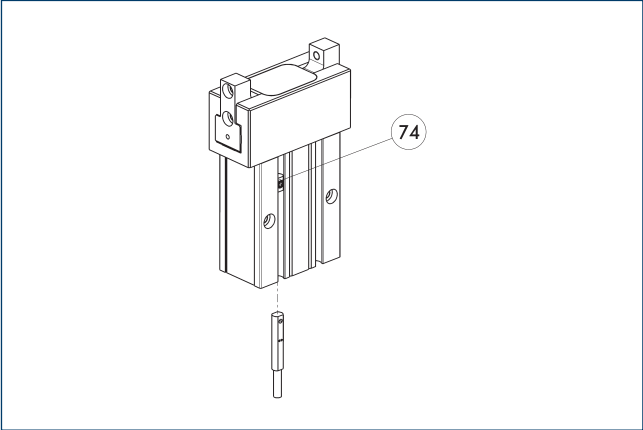
④ Pinces de préhension 90 Clapet anti-retour SDV-P

Les soupapes de maintien de pression SDV-P garantissent que, dans des situations d'arrêt d'urgence, la pression présente dans la chambre du piston des modules de préhension pneumatiques, des modules rotatifs, des modules linéaires et des modules de changement rapide sera maintenue pendant un certain temps.

Description	ID	Diamètre de tuyau recommandé
		[mm]
Clapets anti-retour		
SDV-P 04	0403130	6
Clapet de maintien de la pression avec purge d'air		
SDV-P 04-E	0300120	6

① Afin d'obtenir le temps de fermeture et d'ouverture spécifié pour chaque version de pince, il faut utiliser le diamètre de flexible recommandé. L'attribution respective de la pince pour le SDV-P respectif peut être trouvée sur schunk.com.

Détecteur magnétique programmable MMS-P



74 Butée pour détecteur

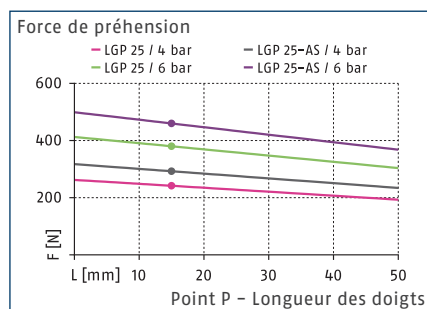
Détection de position avec deux positions programmables par détecteur. Détecteur de position à monter dans la rainure en C

Description	ID	Souvent combiné
Commutateur magnétique programmable		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
Câbles		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

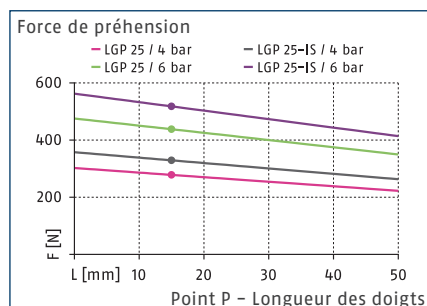
① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection



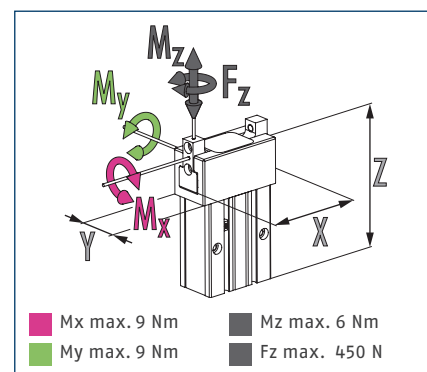
Force de préhension, préhension extérieure



Force de préhension, préhension intérieure



Charges max.



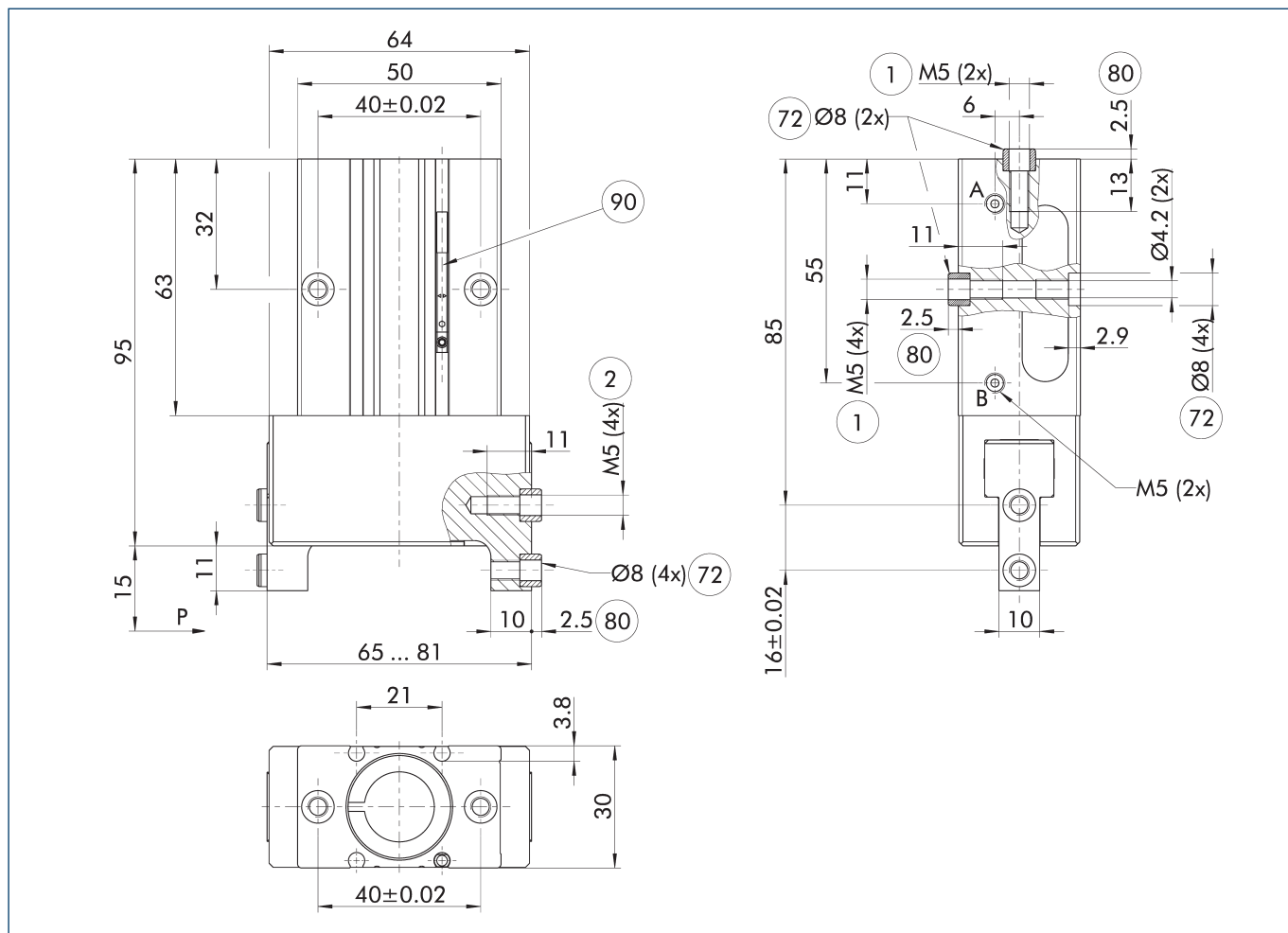
① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques et s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent survenir simultanément. Ils peuvent s'ajouter au moment produit par la force de préhension elle-même.

Caractéristiques techniques

Description		LGP 25	LGP 25-AS	LGP 25-IS
ID		0312912	0312913	0312914
Course par mors	[mm]	8	8	8
Force de fermeture/ouverture	[N]	380/438	460/-	-/518
Force du ressort min.	[N]		80	80
Poids	[kg]	0.46	0.48	0.48
Poids de pièce recommandé	[kg]	1.9	1.9	1.9
Volume du cylindre par course double	[cm³]	27	27	27
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	2/6/8	4/6/6.5	4/6/6.5
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.05/0.05	0.04/0.07	0.07/0.04
Temps de fermeture/ouverture avec ressort	[s]		0.12	0.12
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	50	50	50
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.12	0.12	0.12
Indice de protection IP		40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/90	5/90	5/90
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02
Dimensions X x Y x Z	[mm]	64 x 30 x 95	64 x 30 x 95	64 x 30 x 95

① Jusqu'à 100 cycles de préhension peuvent être nécessaires avant que toute la force de préhension indiquée soit disponible.

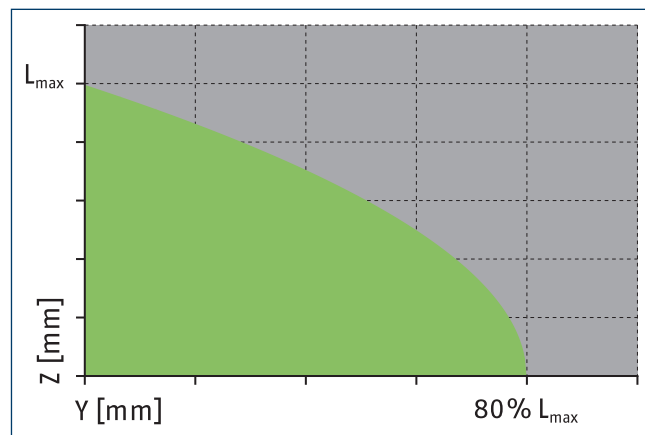
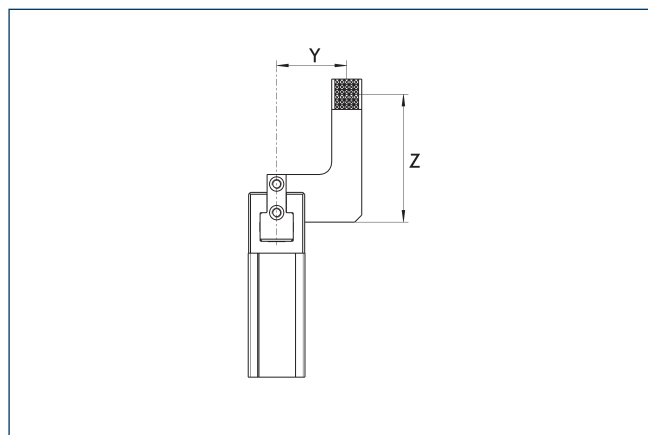
Vue principale



Le plan présente la pince en version basique en position fermée, sans les dimensions des options décrites par la suite.

- | | |
|--|--|
| A Raccordement principal pince ouverte | 72 Ajustement pour douilles de centrage |
| B Raccordement principal pince fermée | 80 Dépassement des douilles de centrage |
| 1 Fixation de la pince | 90 Détecteur magnétique programmable MMS-P |
| 2 Fixation des doigts | |

Dépassement maximum autorisé

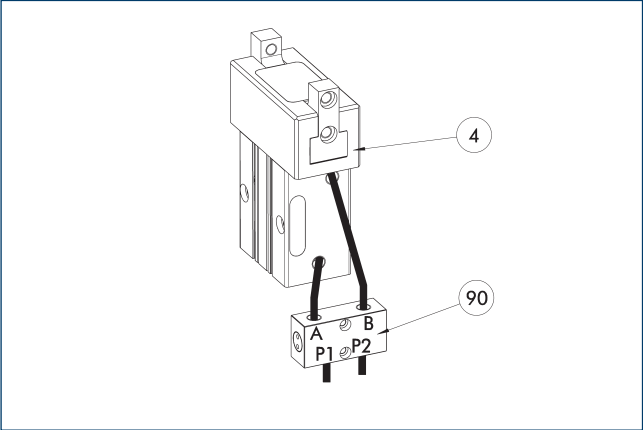


■ Plage admissible

■ Plage non admissible

L_{max} correspond à la longueur de doigt maximale admissible, voir tableau des caractéristiques techniques.

Clapet anti-retour SDV-P



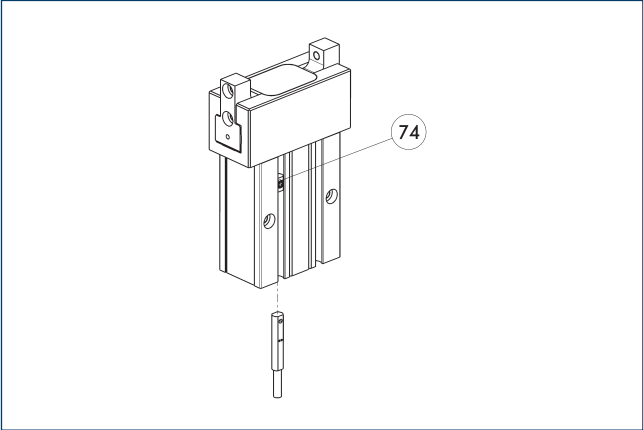
④ Pinces de préhension 90 Clapet anti-retour SDV-P

Les soupapes de maintien de pression SDV-P garantissent que, dans des situations d'arrêt d'urgence, la pression présente dans la chambre du piston des modules de préhension pneumatiques, des modules rotatifs, des modules linéaires et des modules de changement rapide sera maintenue pendant un certain temps.

Description	ID	Diamètre de tuyau recommandé
		[mm]
Clapets anti-retour		
SDV-P 04	0403130	6
Clapet de maintien de la pression avec purge d'air		
SDV-P 04-E	0300120	6

① Afin d'obtenir le temps de fermeture et d'ouverture spécifié pour chaque version de pince, il faut utiliser le diamètre de flexible recommandé. L'attribution respective de la pince pour le SDV-P respectif peut être trouvée sur schunk.com.

Détecteur magnétique programmable MMS-P



74 Butée pour détecteur

Détection de position avec deux positions programmables par détecteur. Détecteur de position à monter dans la rainure en C

Description	ID	Souvent combiné
Commutateur magnétique programmable		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
Câbles		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

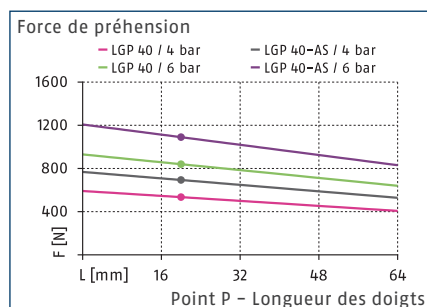
① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection

LGP 40

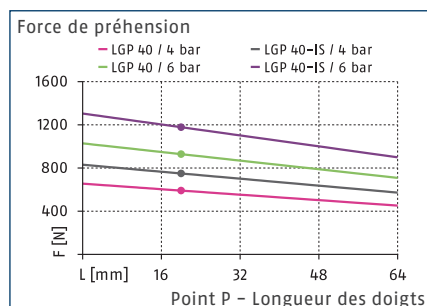
Pince parallèle



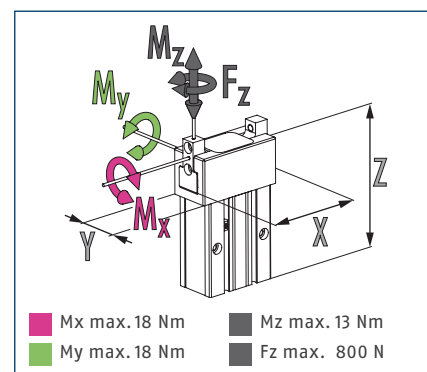
Force de préhension, préhension extérieure



Force de préhension, préhension intérieure



Charges max.



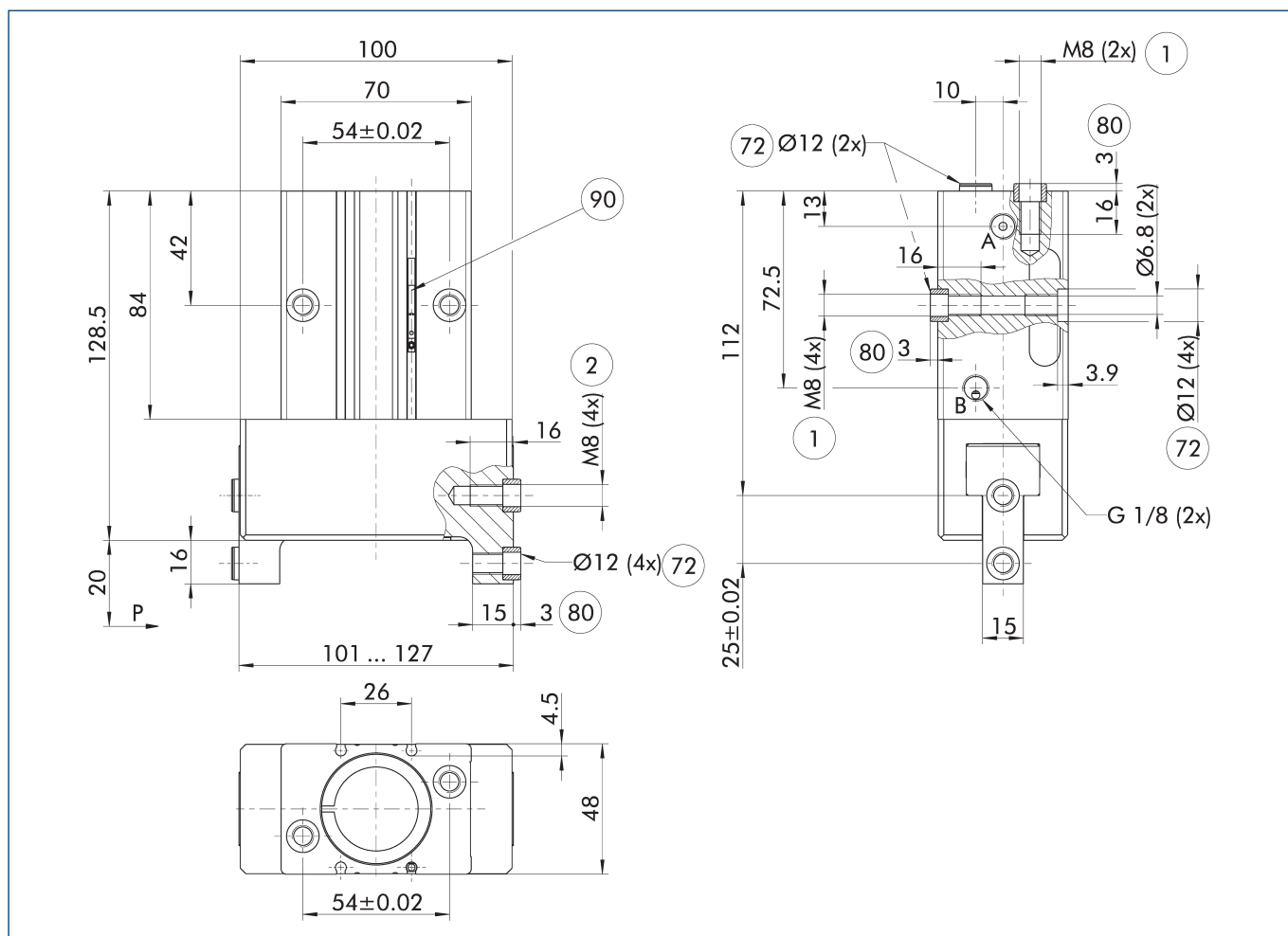
① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques et s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent survenir simultanément. Ils peuvent s'ajouter au moment produit par la force de préhension elle-même.

Caractéristiques techniques

Description		LGP 40	LGP 40-AS	LGP 40-IS
ID		0312915	0312916	0312917
Course par mors	[mm]	13	13	13
Force de fermeture/ouverture	[N]	840/928	1090/-	-/1178
Force du ressort min.	[N]		250	250
Poids	[kg]	1.5	1.6	1.6
Poids de pièce recommandé	[kg]	4.2	4.2	4.2
Volume du cylindre par course double	[cm³]	89	89	89
Pression d'utilisation min./nom./max.	[bar]	2/6/8	4/6/6.5	4/6/6.5
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.1/0.1	0.08/0.12	0.12/0.08
Temps de fermeture/ouverture avec ressort	[s]		0.20	0.20
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	64	64	64
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.3	0.3	0.3
Indice de protection IP		40	40	40
Température ambiante min./max.	[°C]	5/90	5/90	5/90
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02
Dimensions X x Y x Z	[mm]	100 x 48 x 128.5	100 x 48 x 128.5	100 x 48 x 128.5

① Jusqu'à 100 cycles de préhension peuvent être nécessaires avant que toute la force de préhension indiquée soit disponible.

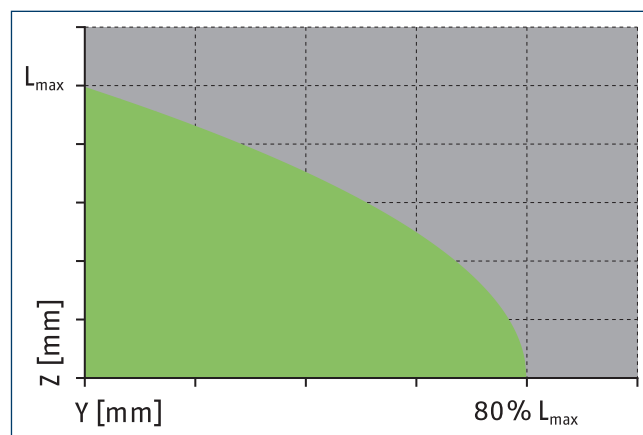
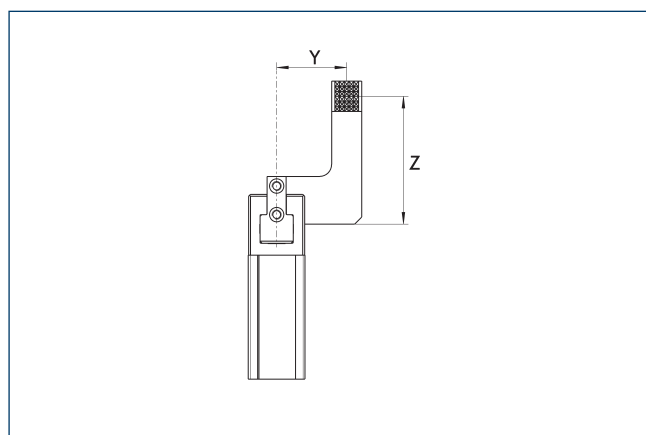
Vue principale



Le plan présente la pince en version basique en position fermée, sans les dimensions des options décrites par la suite.

- | | |
|--|--|
| A Raccordement principal pince ouverte | 72 Ajustement pour douilles de centrage |
| B Raccordement principal pince fermée | 80 Dépassement des douilles de centrage |
| 1 Fixation de la pince | 90 Détecteur magnétique programmable MMS-P |
| 2 Fixation des doigts | |

Dépassement maximum autorisé

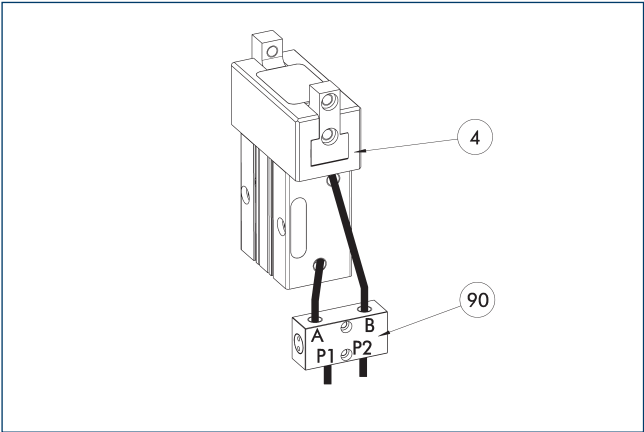


■ Plage admissible

■ Plage non admissible

L_{max} correspond à la longueur de doigt maximale admissible, voir tableau des caractéristiques techniques.

Clapet anti-retour SDV-P



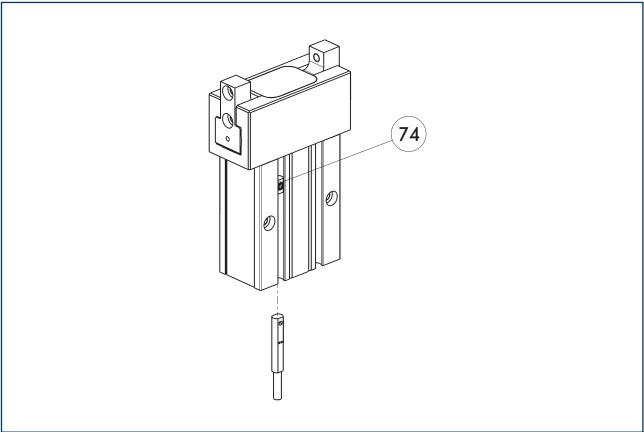
④ Pinces de préhension 90 Clapet anti-retour SDV-P

Les soupapes de maintien de pression SDV-P garantissent que, dans des situations d'arrêt d'urgence, la pression présente dans la chambre du piston des modules de préhension pneumatiques, des modules rotatifs, des modules linéaires et des modules de changement rapide sera maintenue pendant un certain temps.

Description	ID	Diamètre de tuyau recommandé
		[mm]
Clapets anti-retour		
SDV-P 04	0403130	6
SDV-P 07	0403131	8
Clapet de maintien de la pression avec purge d'air		
SDV-P 04-E	0300120	6
SDV-P 07-E	0300121	8

① Afin d'obtenir le temps de fermeture et d'ouverture spécifié pour chaque version de pince, il faut utiliser le diamètre de flexible recommandé. L'attribution respective de la pince pour le SDV-P respectif peut être trouvée sur schunk.com.

Détecteur magnétique programmable MMS-P



74 Butée pour détecteur

Détection de position avec deux positions programmables par détecteur. Détecteur de position à monter dans la rainure en C

Description	ID	Souvent combiné
Commutateur magnétique programmable		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
Câbles		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

① Un détecteur est nécessaire par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

Bahnhofstr. 106 - 134

D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-0

Fax +49-7133-103-2399

info@de.schunk.com

schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

