

Захвати з паралельними губками та Т-подібною напрямною Серія CGPT

Одно- і двосторонньої дії, магнітні, самоцентрувальні
Розміри: 16, 20, 25, 32, 40, 50, 63, 80 мм



Завдяки використанню високопродуктивної та точної системи передачі зусилля, захвати Серії CGPT здатні забезпечити високі зусилля захоплення, гарантуючи при цьому дуже високу повторюваність.

Широкий діапазон доступних розмірів дозволяє знайти оптимальне рішення для будь-якого виду переміщень. Захвати поставляються з центрувальними втулками (допуск H8), які розміщені на корпусі та/або на губках. Під час технічного обслуговування гарантована висока взаємозамінність захвата та комплектуючих.

- » Міцна, компактна і легка конструкція
- » Великі зусилля захоплення
- » Кріплення захвату зверху, знизу і торцьове
- » Пневматичне підключення торцьове різьбове або приточне знизу
- » Самоцентрувальні губки
- » Висока повторюваність відкриття і закриття
- » Висока взаємозамінність (центрувальні втулки)
- » Положення (відкрите / закрите) визначається за допомогою безконтактних магнітних датчиків
- » Відповідають директиві ROHS
- » Без використання PTFE, силікону та міді
- » Висока надійність
- » Висока стійкість до навантажень завдяки Т-подібній напрямній
- » Доступні версії для використання у вибухонебезпечних зонах (ATEX) і при високих температурах (130°C)

ОСНОВНІ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Тип конструкції	захвати з паралельними губками і Т-подібною напрямною
Дія	одностороння (Н.В. і Н.З.); двостороння
Розміри	16, 20, 25, 32, 40, 50, 63, 80 мм
Передача зусилля	важіль
Пневматичне приєднання	M3 (Ø16), M5 (Ø20, 25, 32), G1/8 (Ø40, 50, 63, 80)
Робочий тиск	2 ÷ 8 бар (двосторонньої дії), 4 ÷ 8 бар (односторонньої дії)
Робоча температура	5°C ÷ 60°C (стандарт); - 5°C ÷ 130°C (високотемпературна версія)
Температура зберігання	-10°C ÷ 80°C
Макс. частота використання	3 Гц (Ø16, 20, 25, 32), 2 Гц (Ø40, 50, 63, 80)
Повторюваність	0.02 мм
Взаємозамінність	0.1 мм
Робоче середовище	очищене повітря відповідно до стандарту ISO 8573-1:2010 [7:4:4]. Якщо вже використовується мастило, ми рекомендуємо мастило ISOVG32, після цього подачу не можна припиняти.
Мастило	після 10 мільйонів циклів необхідно змастити поверхні ковзання, використовуючи мастило Molykote DX.
Клас захисту	IP 40
Сумісність	ROHS Directive
Сертифікати	ATEX (II 2GD с IIC 120°C(T4)-20°C≤Ta≤80)
Матеріали	Без використання PTFE, силікону та міді

ПРИМІТКА: необхідно підвищувати тиск у системі поступово для уникнення неконтрольованих переміщень.

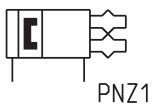
КОДУВАННЯ

CGPT	-	16	-	NC	-	W	EX
-------------	----------	-----------	----------	-----------	----------	----------	-----------

CGPT	СЕРІЯ	
16	РОЗМІРИ: 16 20 25 32 40 50 63 80	
NC	ДІЯ: = двостороння NO = одностороння, нормально відкритий NC = одностороння, нормально закритий	ПНЕВМАТИЧНІ СИМВОЛИ: PNZ1 PNZ3 PNZ2
W	ВИКОНАННЯ: = стандарт W = високотемпературне (130 °C) - немагнітні	
EX	Для вибухонебезпечних зон використання (ATEX)	

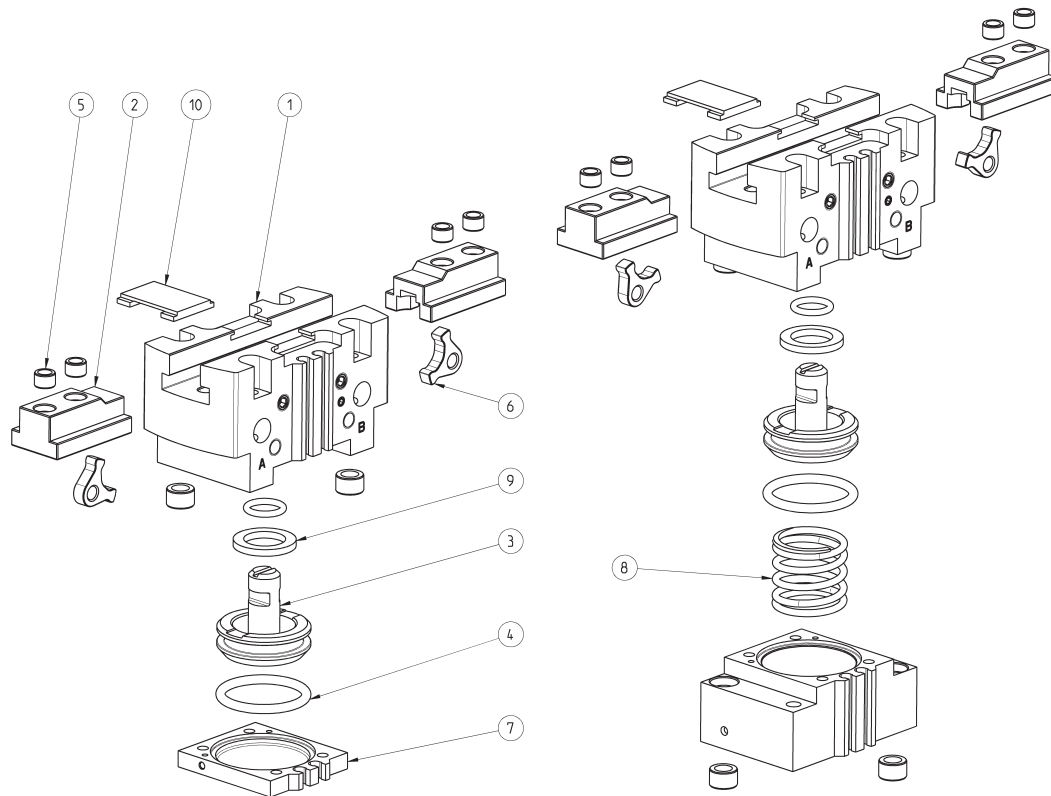
ПНЕВМАТИЧНІ СИМВОЛИ

Пневматичні символи, які були вказані в КОДУВАННІ, показані нижче.



ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT

Захвати Серія CGPT - конструкція



КОМПОНЕНТИ	
ДЕТАЛІ	МАТЕРІАЛИ
1 - Корпус	Алюміній
2 - Губка	Неіржавна сталь
3 - Поршень	Неіржавна сталь
4 - Ущільнення	NBR
5 - Центрувальна втулка	Неіржавна сталь
6 - Важелі	Неіржавна сталь
7 - Задня кришка	Алюміній
8 - Пружина	Неіржавна сталь
9 - Магніт	Неодим
10 - Кришка	Неіржавна сталь

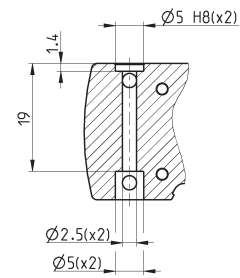
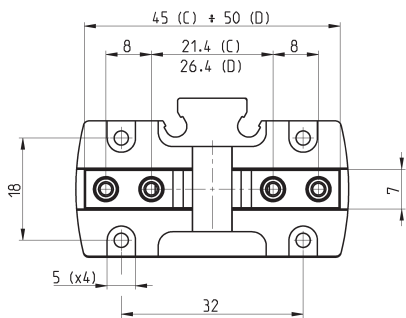
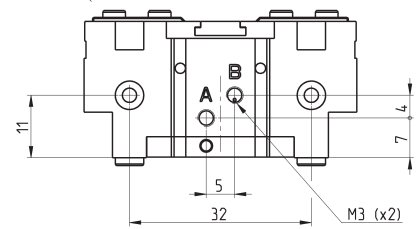
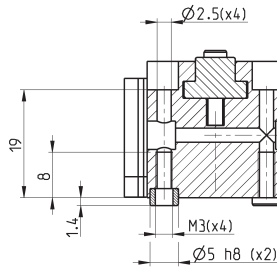
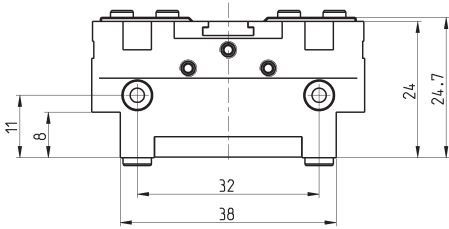
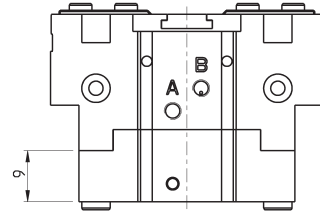
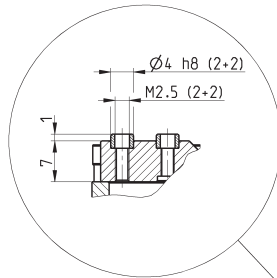
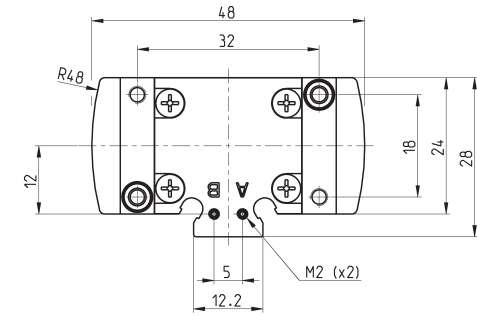
Захвати Серія CGPT 16 мм - розміри



ПОЗНАЧЕННЯ:

- A = Порт для підведення стисненого повітря на розтискання захвату
- B = Порт для підведення стисненого повітря на стискання захвату
- C = Захват у положенні закритий
- D = Захват у положенні відкритий

CGPT-16-NO
CGPT-16-NC



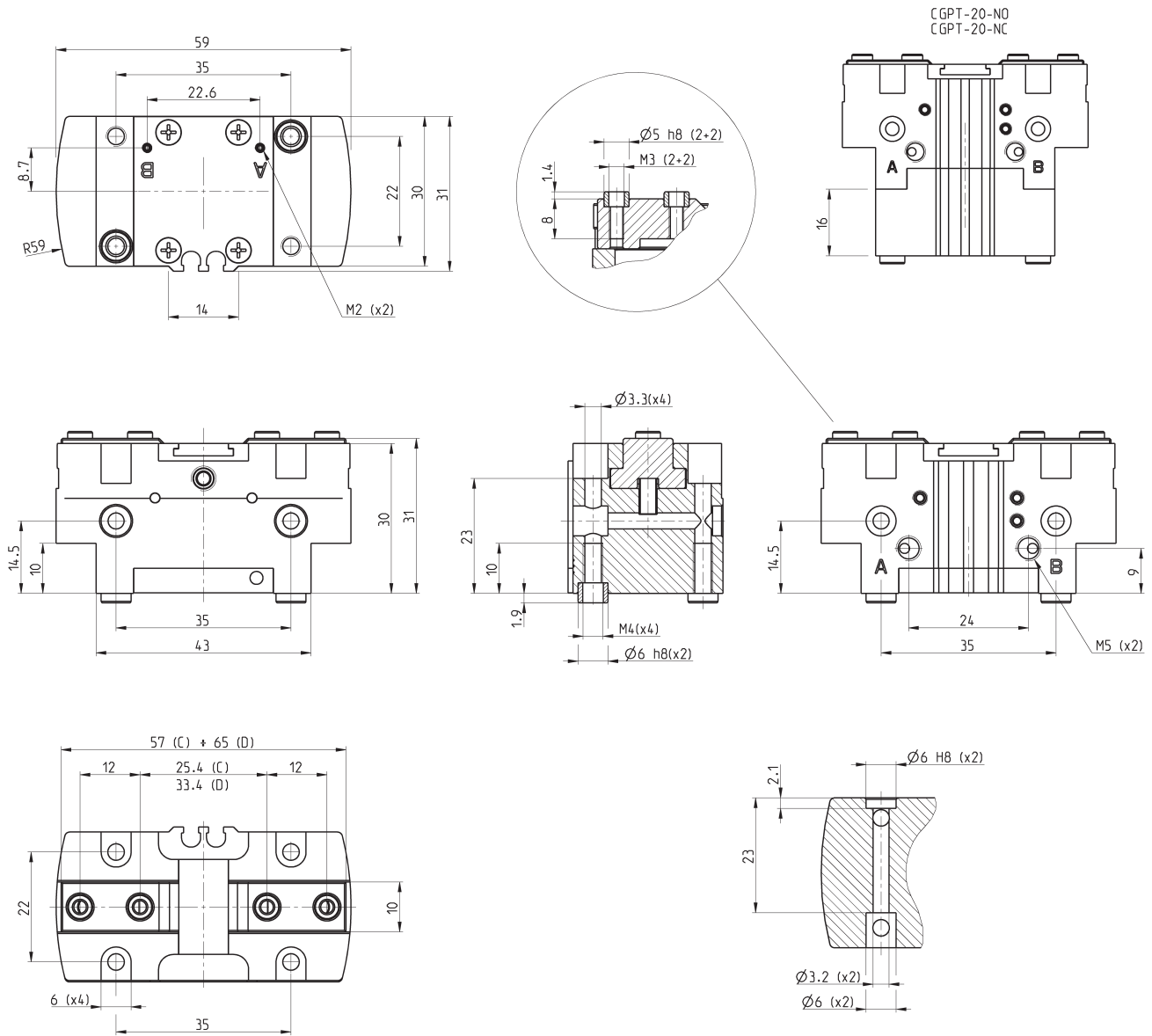
Мод.	Загальне зусилля стискання при 6 бар (Н)	Зусилля стискання кожної губки при 6 бар (Н)	Загальне зусилля розтискання при 6 бар (Н)	Зусилля розтискання кожної губки при 6 бар (Н)	Хід для однієї губки (мм)	Робочий тиск (бар)	Робоча температура (°C)	Повторюваність (мм)	Макс. можлива частота спрацювання (Гц)	Вага (кг)
CGPT-16	114	57	130	65	2.5	2 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.09
CGPT-16-NC	152	76	84	42	2.5	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.11
CGPT-16-NO	70	35	166	83	2.5	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.1

Захвати Серія CGPT 20 мм - розміри



ПОЗНАЧЕННЯ:

- A = Порт для підведення стисненого повітря на розтискання захвату
- B = Порт для підведення стисненого повітря на стискання захвату
- C = Захват у положенні закритий
- D = Захват у положенні відкритий



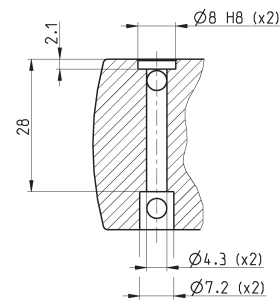
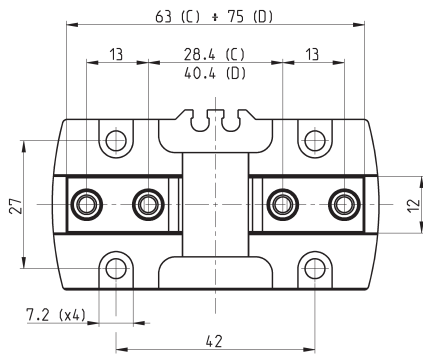
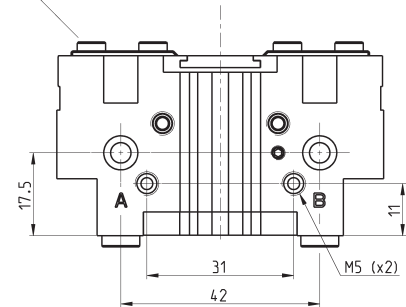
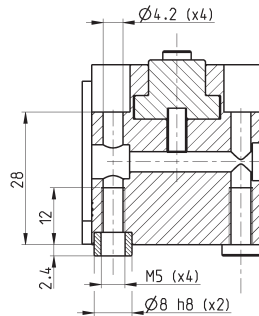
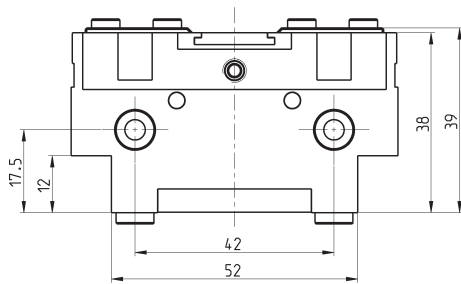
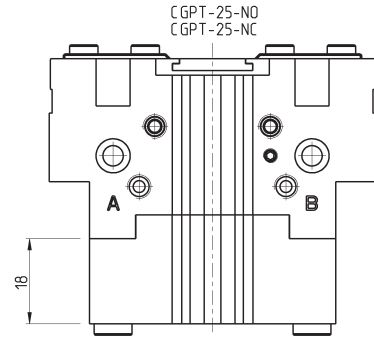
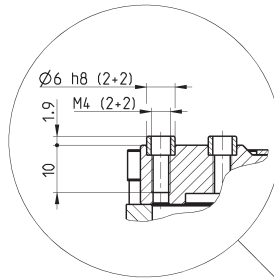
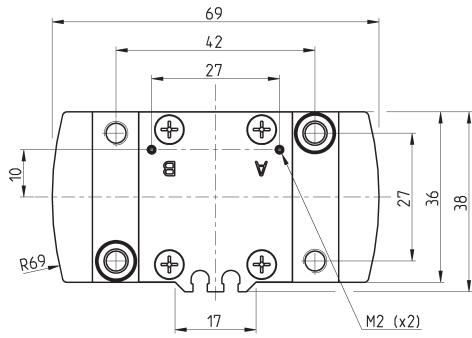
Мод.	Загальне зусилля стискання при 6 бар (Н)	Зусилля стискання кожної губки при 6 бар (Н)	Загальне зусилля розтискання при 6 бар (Н)	Зусилля розтискання кожної губки при 6 бар (Н)	Хід для однієї губки (мм)	Робочий тиск (бар)	Робоча температура (°C)	Повторюваність (мм)	Макс. можлива частота спрацювання (Гц)	Вага (кг)
CGPT-20	158	79	180	94	4	2 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.15
CGPT-20-NC	198	99	120	60	4	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.2
CGPT-20-NO	100	50	220	110	4	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.18

Захвати Серія CGPT 25 мм - розміри



ПОЗНАЧЕННЯ:

- A = Порт для підведення стисненого повітря на розтискання захвату
- B = Порт для підведення стисненого повітря на стискання захвату
- C = Захват у положенні закритий
- D = Захват у положенні відкритий



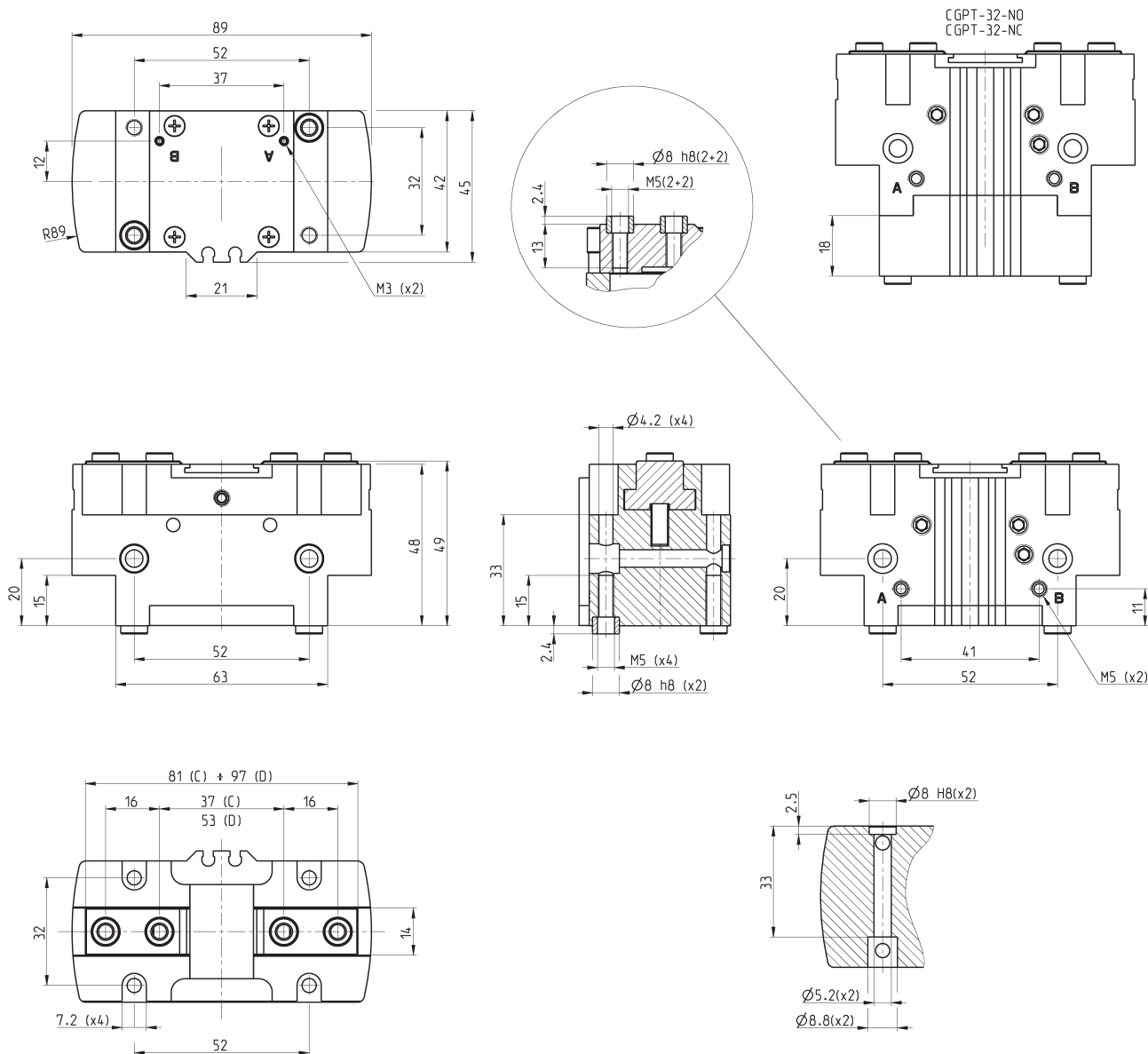
Мод.	Загальне зусилля стискання при 6 бар (Н)	Зусилля стискання кожної губки при 6 бар (Н)	Загальне зусилля розтискання при 6 бар (Н)	Зусилля розтискання кожної губки при 6 бар (Н)	Хід для однієї губки (мм)	Робочий тиск (бар)	Робоча температура (°C)	Повторюваність (мм)	Макс. можлива частота спрацювання (Гц)	Вага (кг)
CGPT-25	230	115	266	133	6	2 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.27
CGPT-25-NC	280	140	200	100	6	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.35
CGPT-25-NO	166	83	316	158	6	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.33

Захвати Серія CGPT 32 мм - розміри



ПОЗНАЧЕННЯ:

- A = Порт для підведення стисненого повітря на розтискання захвату
- B = Порт для підведення стисненого повітря на стискання захвату
- C = Захват у положенні закритий
- D = Захват у положенні відкритий



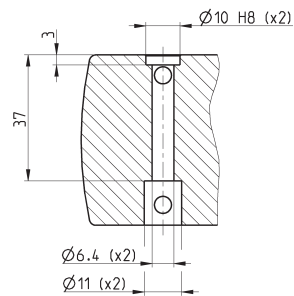
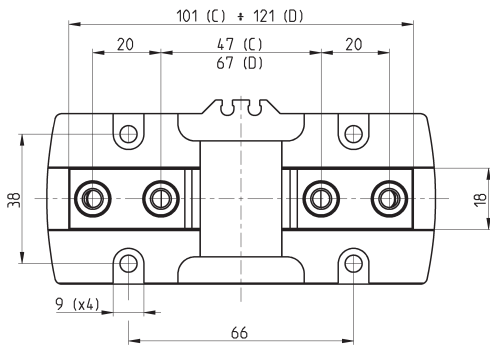
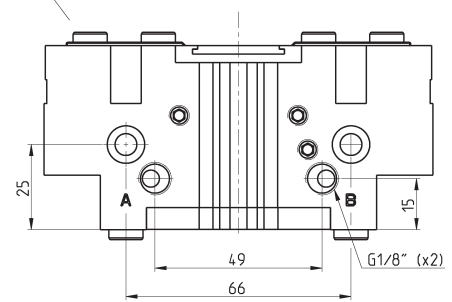
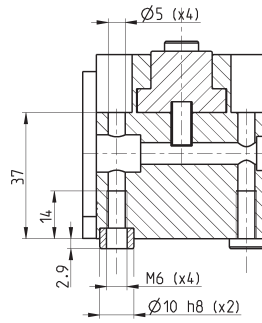
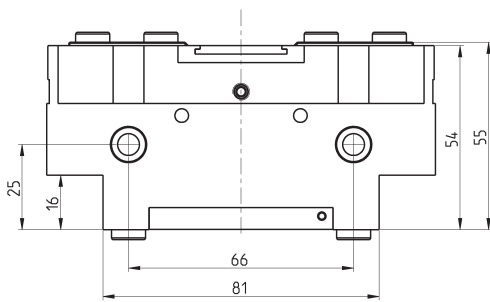
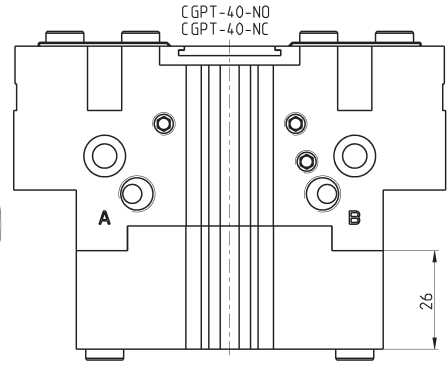
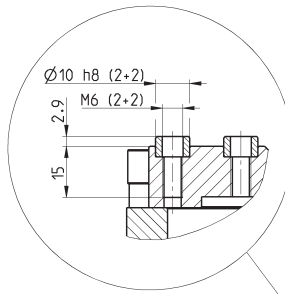
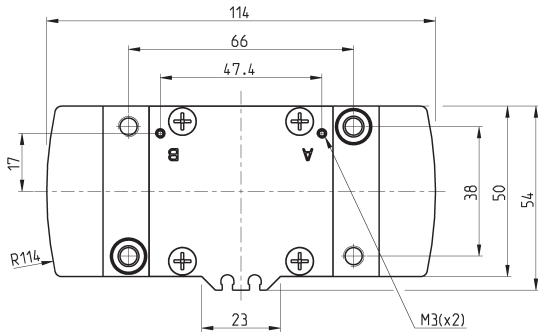
Мод.	Загальне зусилля стискання при 6 бар (Н)	Зусилля стискання кожної губки при 6 бар (Н)	Загальне зусилля розтискання при 6 бар (Н)	Зусилля розтискання кожної губки при 6 бар (Н)	Хід для однієї губки (мм)	Робочий тиск (бар)	Робоча температура (°C)	Повторюваність (мм)	Макс. можлива частота спрацювання (Гц)	Вага (кг)
CGPT-32	388	194	450	225	8	2 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.5
CGPT-32-NC	456	228	354	177	8	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.61
CGPT-32-NO	300	150	512	256	8	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	0.59

Захвати Серія CGPT 40 мм - розміри



ПОЗНАЧЕННЯ:

- A = Порт для підведення стисненого повітря на розтискання захвату
- B = Порт для підведення стисненого повітря на стискання захвату
- C = Захват у положенні закритий
- D = Захват у положенні відкритий



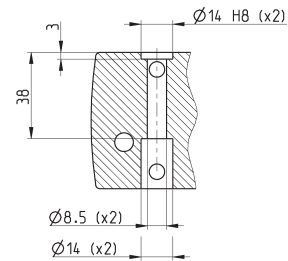
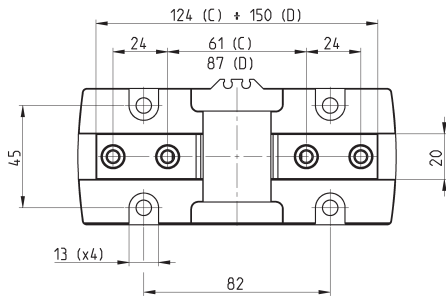
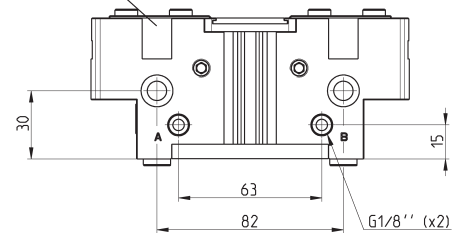
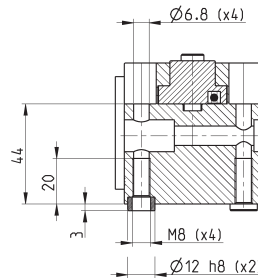
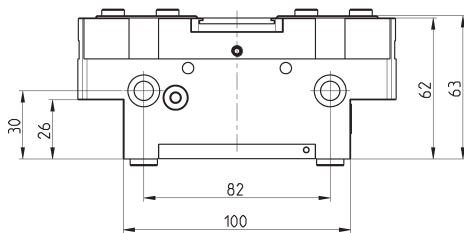
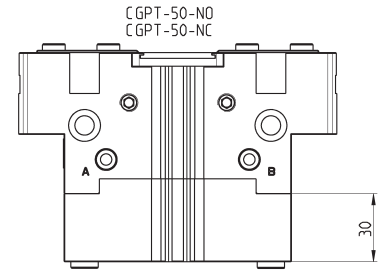
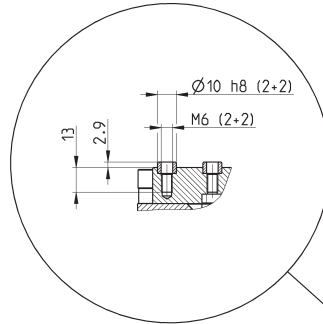
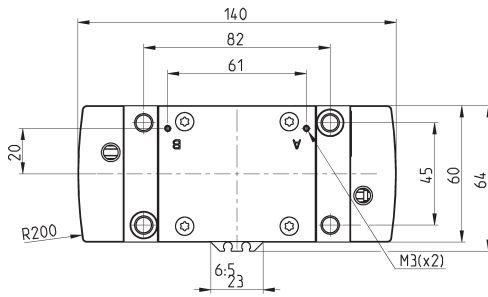
Мод.	Загальне зусилля стискання при 6 бар (Н)	Зусилля стискання кожної губки при 6 бар (Н)	Загальне зусилля розтискання при 6 бар (Н)	Зусилля розтискання кожної губки при 6 бар (Н)	Хід для однієї губки (мм)	Робочий тиск (бар)	Робоча температура (°C)	Повторюваність (мм)	Макс. можлива частота спрацювання (Гц)	Вага (кг)
CGPT-40	670	335	720	360	10	2 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	2	0.83
CGPT-40-NC	740	370	504	252	10	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	2	1.2
CGPT-40-NO	430	215	820	410	10	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	2	1.1

Захвати Серія CGPT 50 мм - розміри



ПОЗНАЧЕННЯ:

- A = Порт для підведення стисненого повітря на розтискання захвату
- B = Порт для підведення стисненого повітря на стискання захвату
- C = Захват у положенні закритий
- D = Захват у положенні відкритий



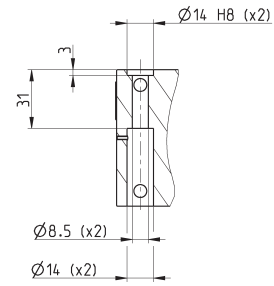
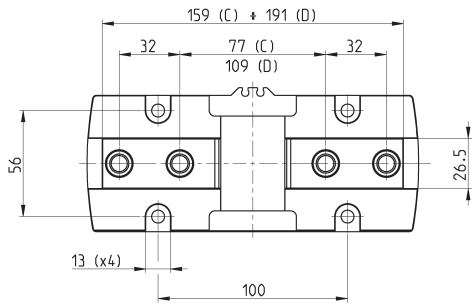
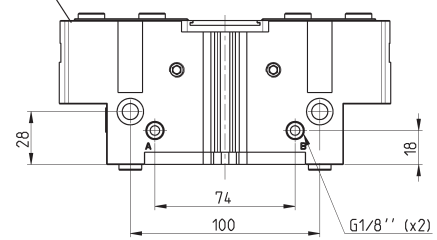
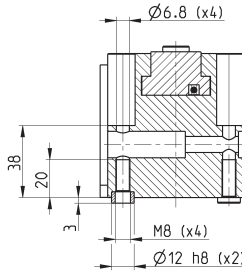
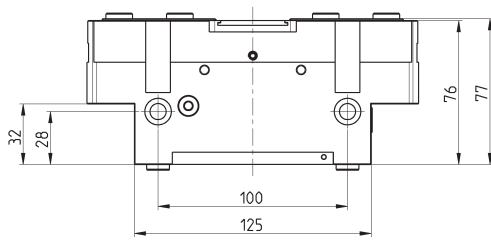
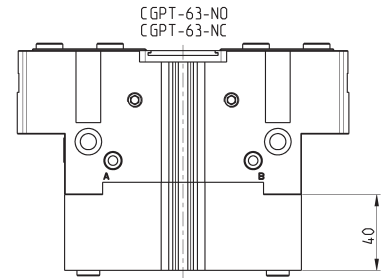
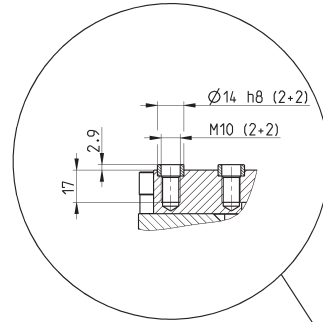
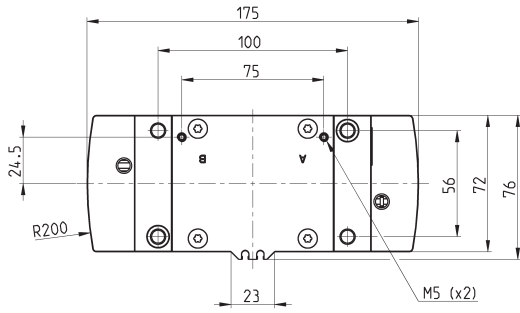
Мод.	Загальне зусилля стискання при 6 бар (Н)	Зусилля стискання кожної губки при 6 бар (Н)	Загальне зусилля розтискання при 6 бар (Н)	Зусилля розтискання кожної губки при 6 бар (Н)	Хід для однієї губки (мм)	Робочий тиск (бар)	Робоча температура (°C)	Повторюваність (мм)	Макс. можлива частота спрацювання (Гц)	Вага (кг)
CGPT-50	1044	522	1208	604	13	2 ÷ 8	5 ÷ 60	0,02	1	1,45
CGPT-50-NC	1380	690	778	389	13	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0,02	1	1,72
CGPT-50-NO	642	321	1524	762	13	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0,02	1	1,89

Захвати Серія CGPT 63 мм - розміри



ПОЗНАЧЕННЯ:

- A = Порт для підведення стисненого повітря на розтискання захвату
- B = Порт для підведення стисненого повітря на стискання захвату
- C = Захват у положенні закритий
- D = Захват у положенні відкритий



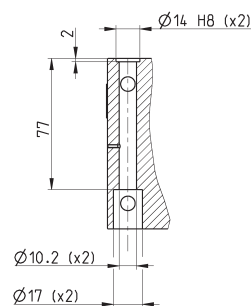
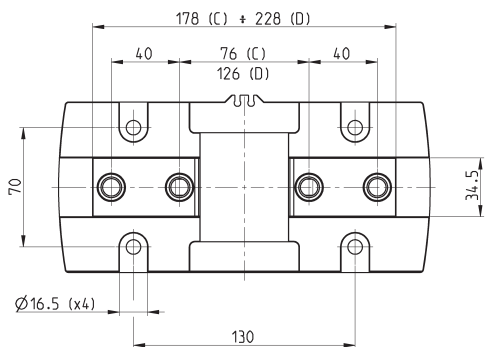
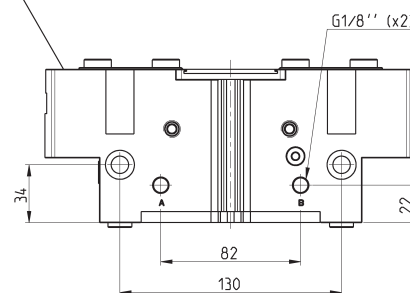
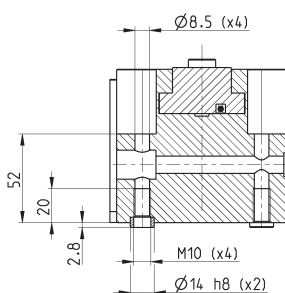
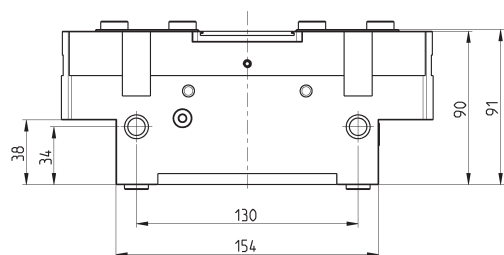
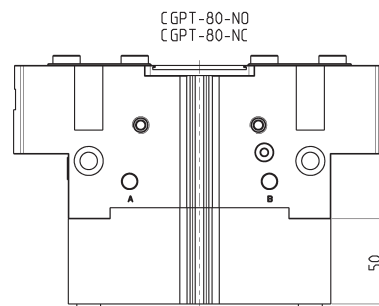
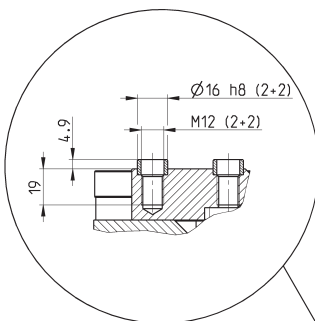
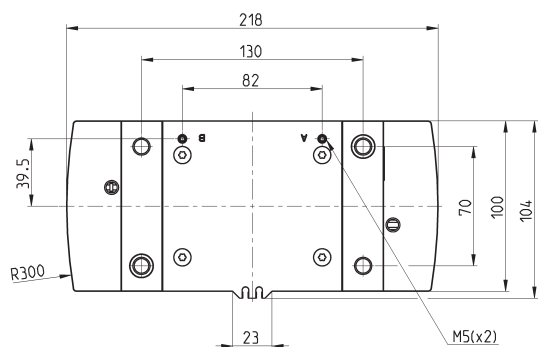
Мод.	Загальне зусилля стиснення при 6 бар (Н)	Зусилля стиснення кожної губки при 6 бар (Н)	Загальне зусилля розтискання при 6 бар (Н)	Зусилля розтискання кожної губки при 6 бар (Н)	Хід для однієї губки (мм)	Робочий тиск (бар)	Робоча температура (°C)	Повторюваність (мм)	Макс. можлива частота спрацювання (Гц)	Вага (кг)
CGPT-63	1486	743	1722	861	16	2 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	3	2,69
CGPT-63-NC	1910	955	1144	572	16	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	2	3,32
CGPT-63-NO	946	473	2108	1054	16	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0.02	2	3,28

Захвати Серія CGPT 80 мм - розміри



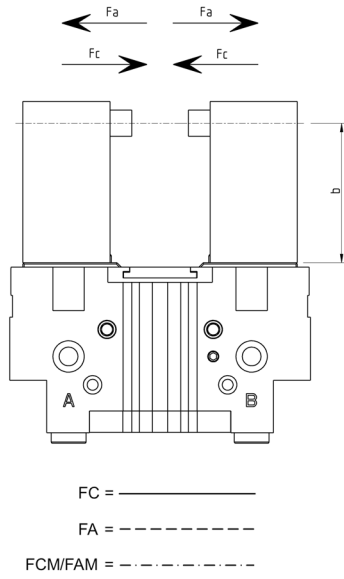
ПОЗНАЧЕННЯ:

- A = Порт для підведення стисненого повітря на розтискання захвату
- B = Порт для підведення стисненого повітря на стискання захвату
- C = Захват у положенні закритий
- D = Захват у положенні відкритий



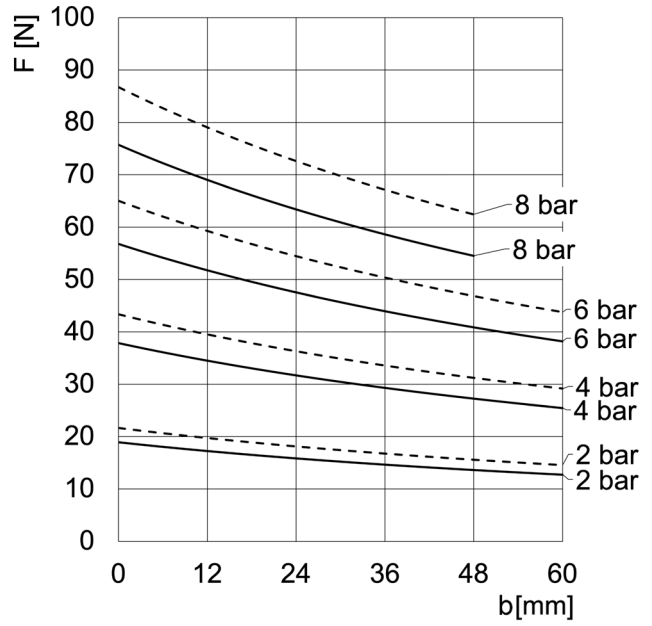
Мод.	Загальне зусилля стискання при 6 бар (Н)	Зусилля стискання кожної губки при 6 бар (Н)	Загальне зусилля розтискання при 6 бар (Н)	Зусилля розтискання кожної губки при 6 бар (Н)	Хід для однієї губки (мм)	Робочий тиск (бар)	Робоча температура (°C)	Повторюваність (мм)	Макс. можлива частота спрацювання (Гц)	Вага (кг)
CGPT-80	2818	1409	3168	1584	25	2 ÷ 8	5 ÷ 60	0,02	1	5,16
CGPT-80-NC	3698	1849	2052	1026	25	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0,02	1	6,89
CGPT-80-NO	1756	878	4006	2003	25	4 ÷ 8	5 ÷ 60	0,02	1	6,66

ЗУСИЛЛЯ СТИСКАННЯ (F) ОДНІЄЇ ГУБКИ

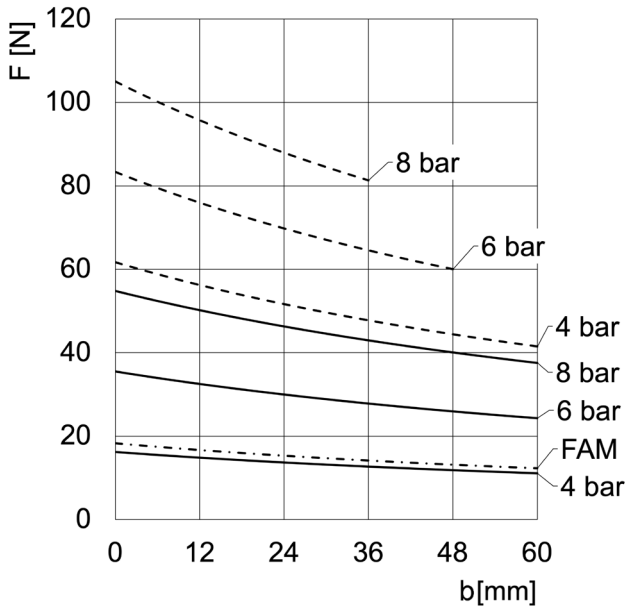


b = відстань від точки захвату
F_a = зусилля на розтискання
F_c = зусилля на стискання
F_{AM} = зусилля захоплення при відкритому положенні
F_{CM} = зусилля захоплення при закритому положенні

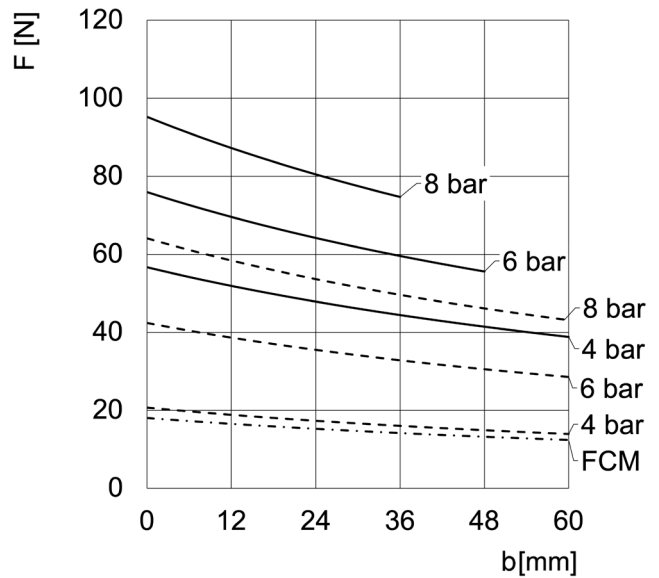
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином:
Total F = F × 2



CGPT-16

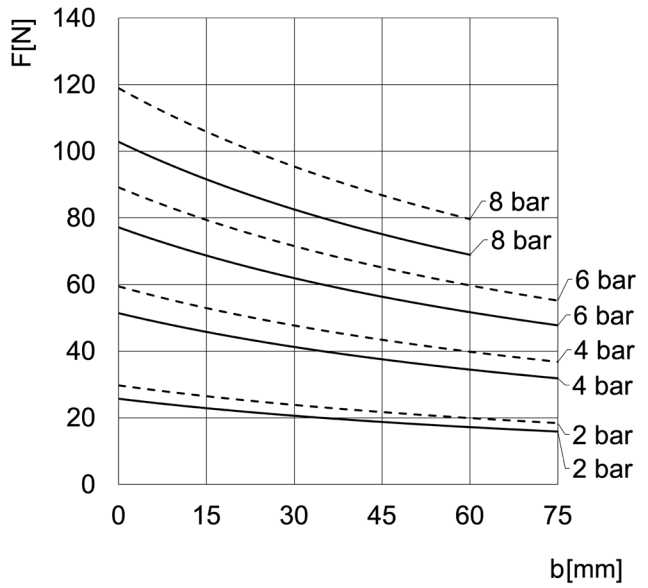
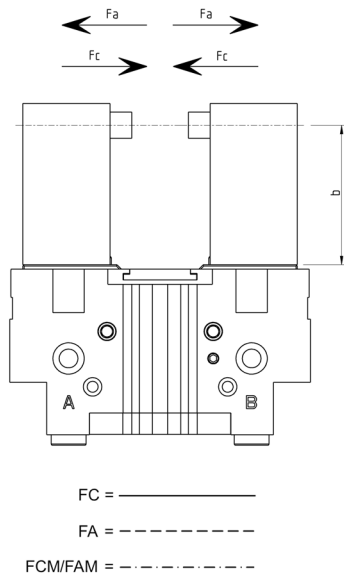


CGPT-16-NO



CGPT-16-NC

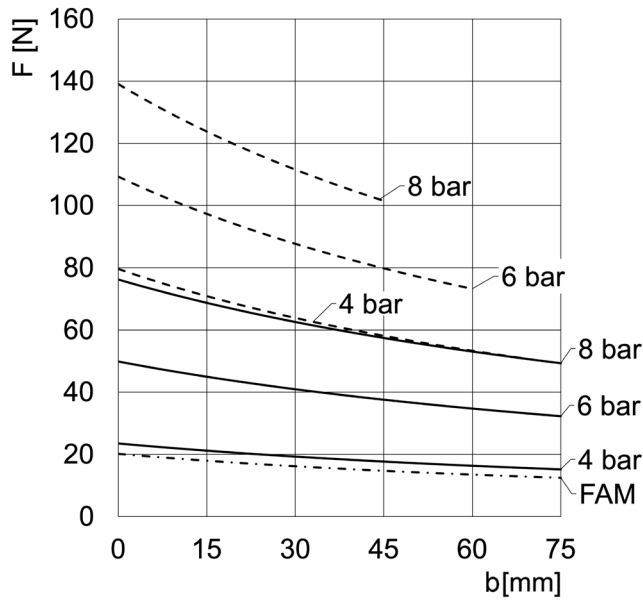
ЗУСИЛЛЯ СТИСКАННЯ (F) ОДНІЄЇ ГУБКИ



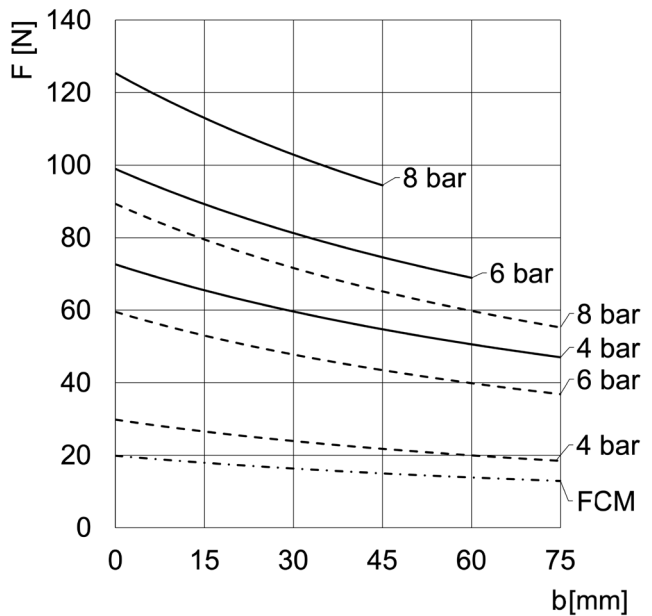
CGPT-20

b = відстань від точки захвату
Fa = зусилля на розтискання
Fc = зусилля на стискання
FAM = зусилля захоплення при відкритому положенні
FCM = зусилля захоплення при закритому положенні

Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином:
 Total F = F x 2



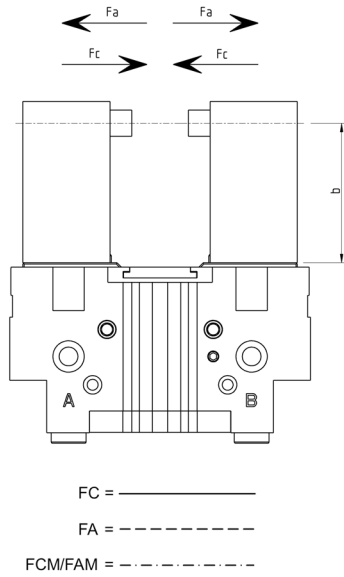
CGPT-20-NO



CGPT-20-NC

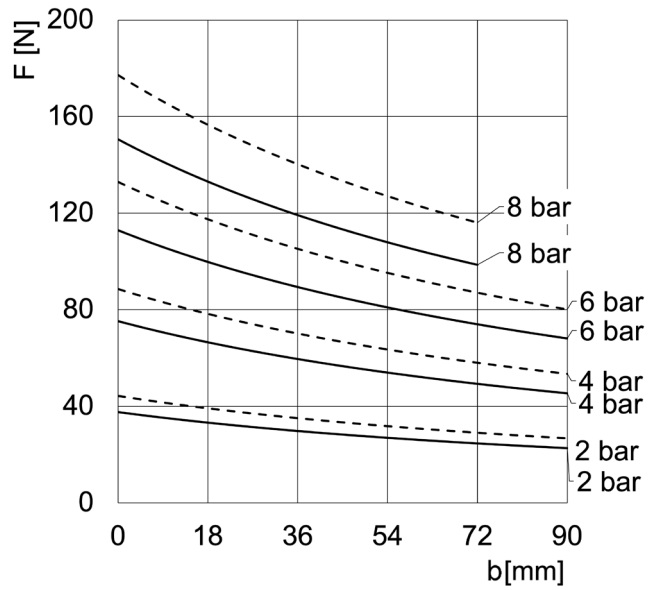
ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT

ЗУСИЛЛЯ СТИСКАННЯ (F) ОДНІЇ ГУБКИ

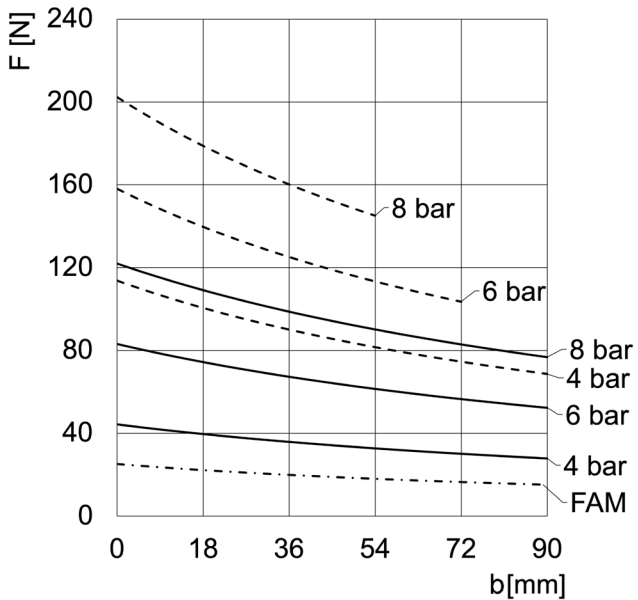


b = відстань від точки захвату
FA = зусилля на розтискання
FC = зусилля на стискання
FAM = зусилля захоплення при відкритому положенні
FCM = зусилля захоплення при закритому положенні

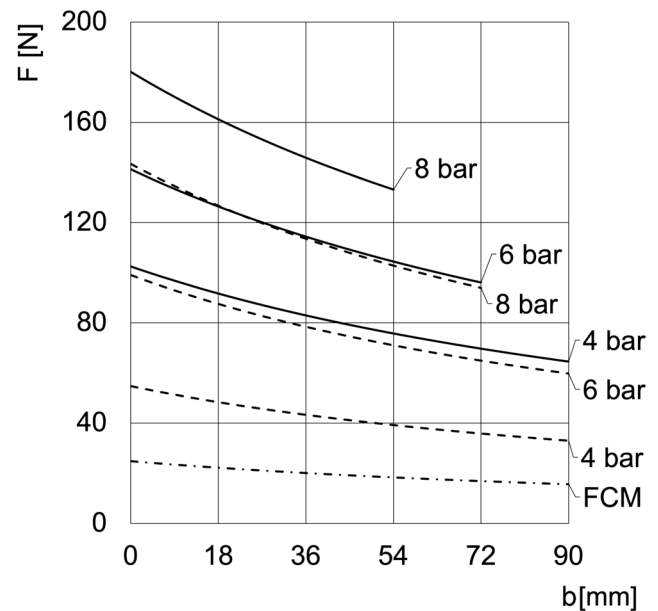
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином:
Total F = F x 2



CGPT-25



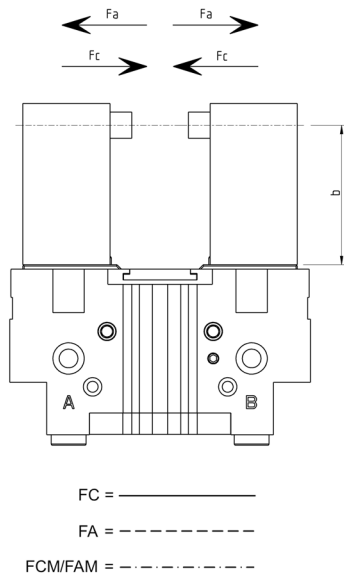
CGPT-25-NO



CGPT-25-NC

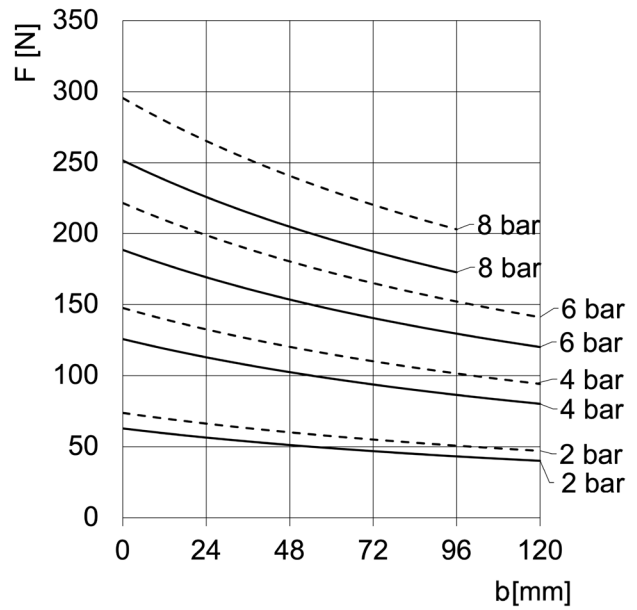
ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT

ЗУСИЛЛЯ СТИСКАННЯ (F) ОДНІЄЇ ГУБКИ

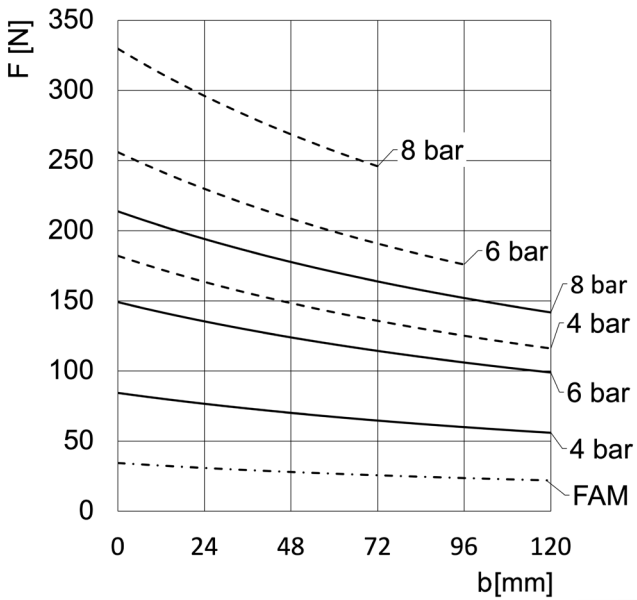


b = відстань від точки захвату
F_a = зусилля на розтискання
F_c = зусилля на стискання
F_{AM} = зусилля захоплення при відкритому положенні
F_{CM} = зусилля захоплення при закритому положенні

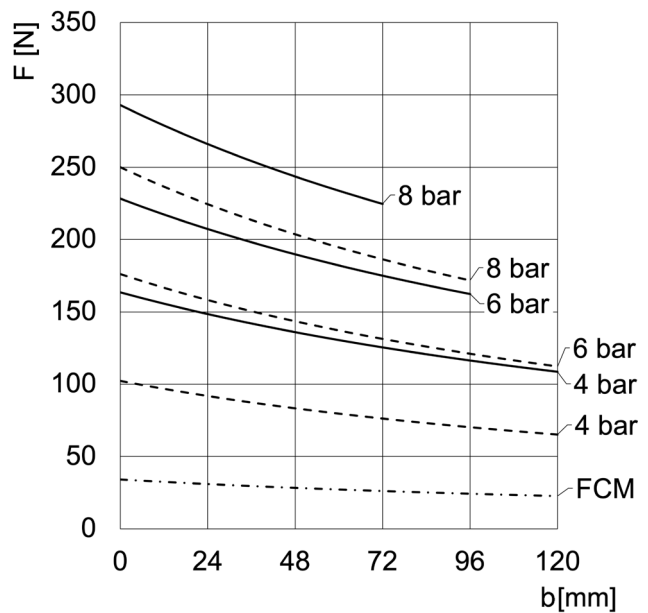
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином:
 Total F = F x 2



CGPT-32



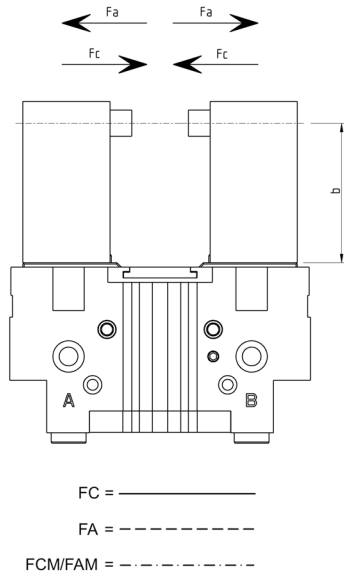
CGPT-32-NO



CGPT-32-NC

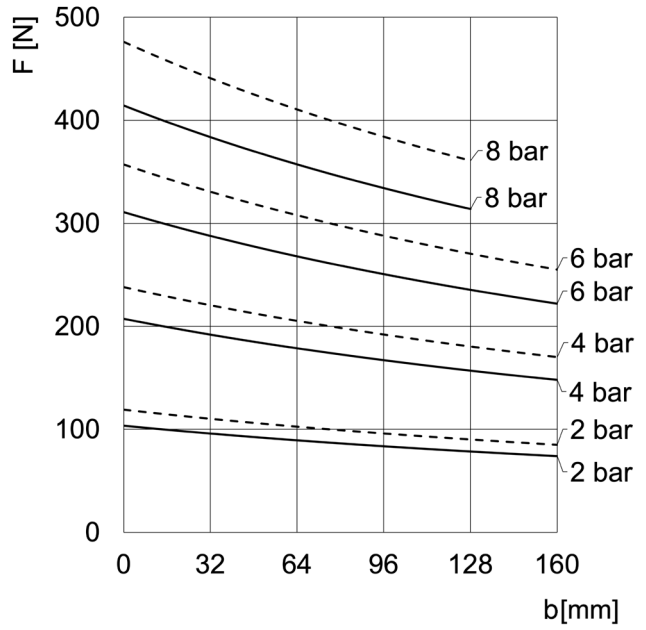
ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT

ЗУСИЛЛЯ СТИСКАННЯ (F) ОДНІЇ ГУБКИ

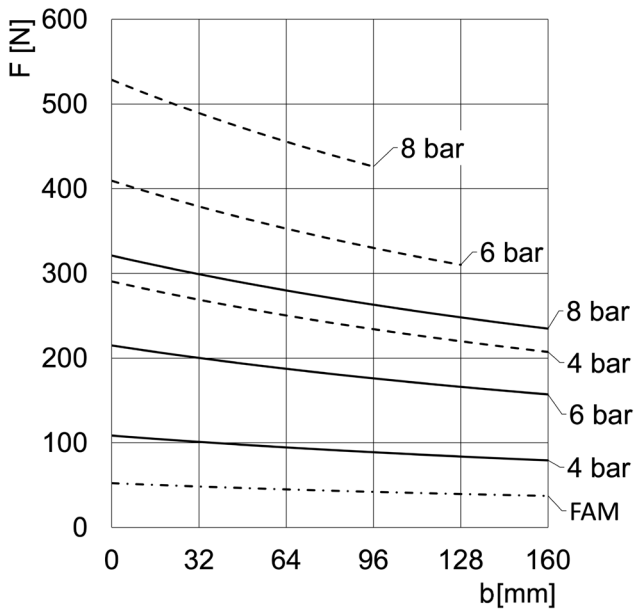


b = відстань від точки захвату
F_A = зусилля на розтискання
F_C = зусилля на стискання
F_{AM} = зусилля захоплення при відкритому положенні
F_{CM} = зусилля захоплення при закритому положенні

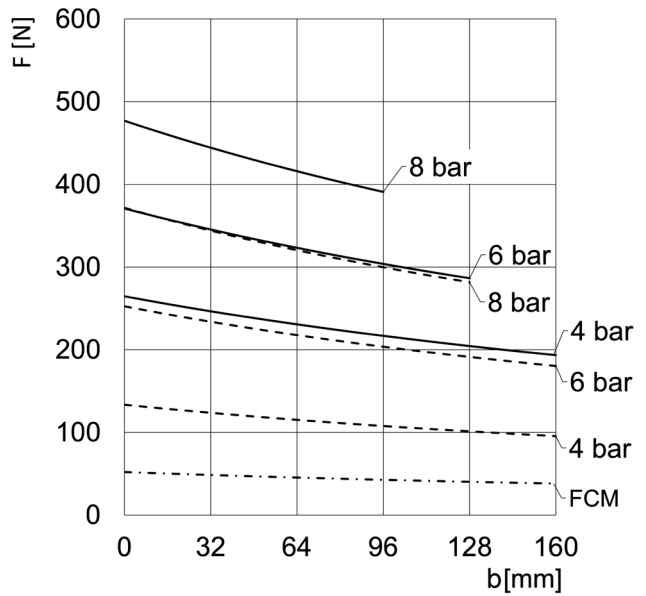
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином:
Total F = F × 2



CGPT-40

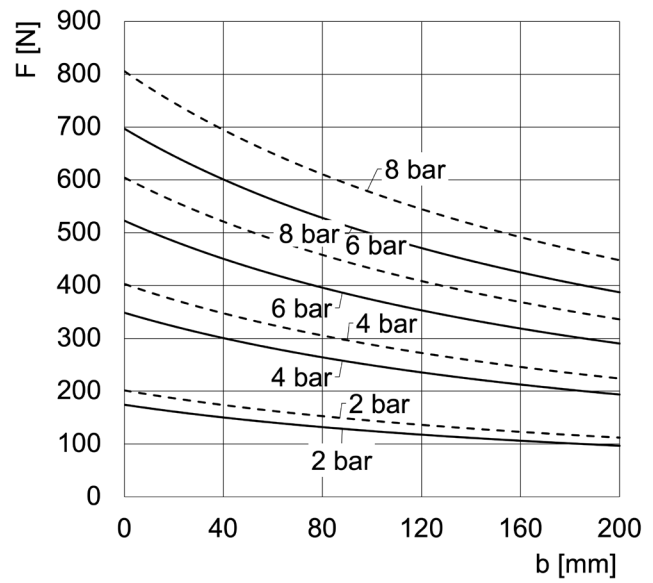
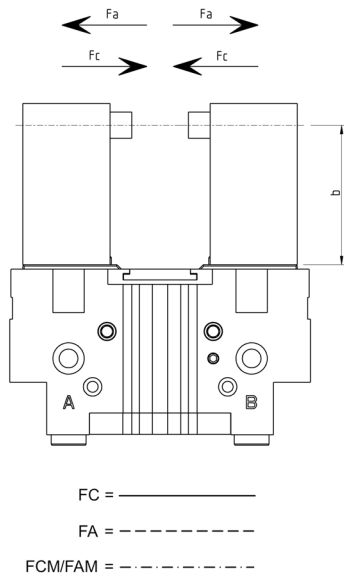


CGPT-40-NO



CGPT-40-NC

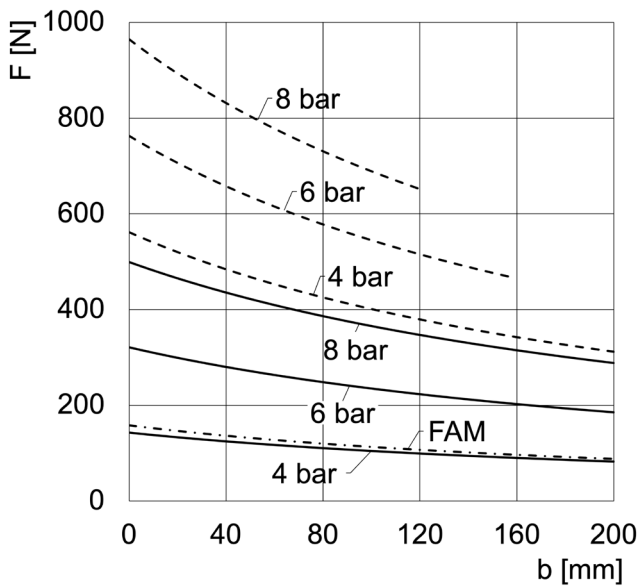
ЗУСИЛЛЯ СТИСКАННЯ (F) ОДНІЇ ГУБКИ



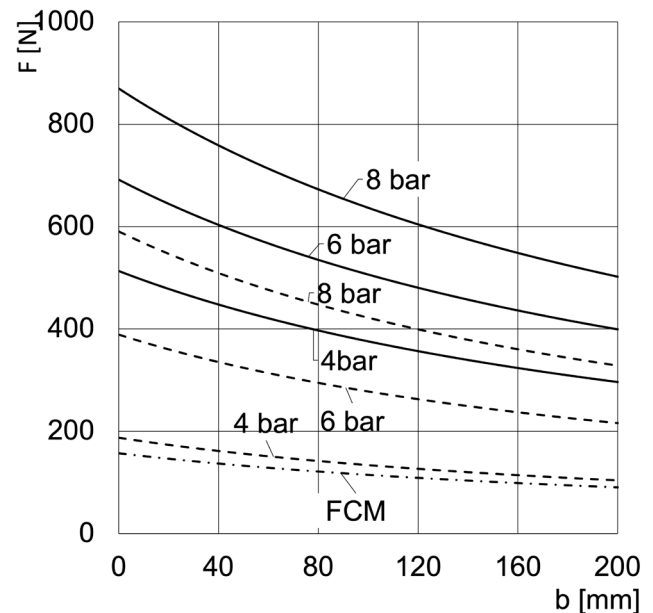
CGPT-50

b = відстань від точки захвату
 FA = зусилля на розтискання
 Fc = зусилля на стискання
 FAM = зусилля захоплення при відкритому положенні
 FCM = зусилля захоплення при закритому положенні

Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином:
 Total F = F x 2



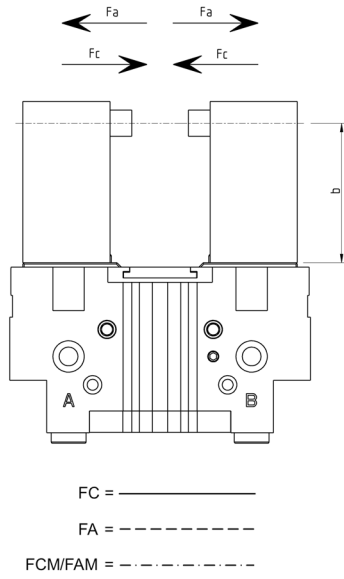
CGPT-50-NO



CGPT-50-NC

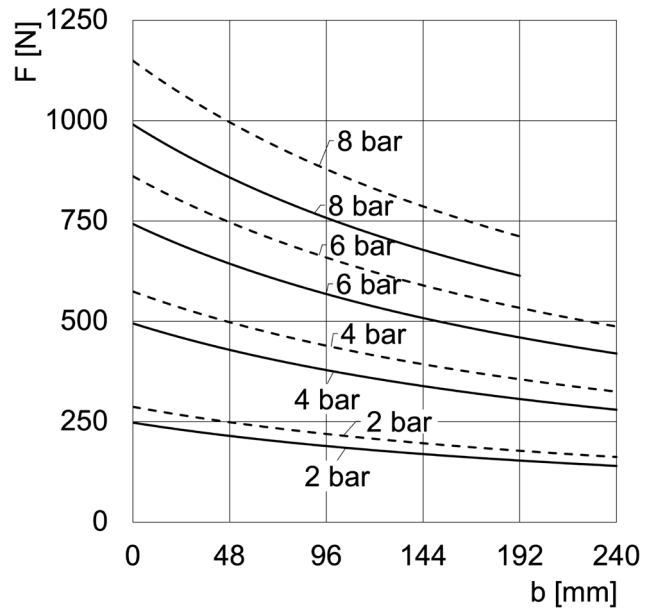
ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT

ЗУСИЛЛЯ СТИСКАННЯ (F) ОДНІЄЇ ГУБКИ

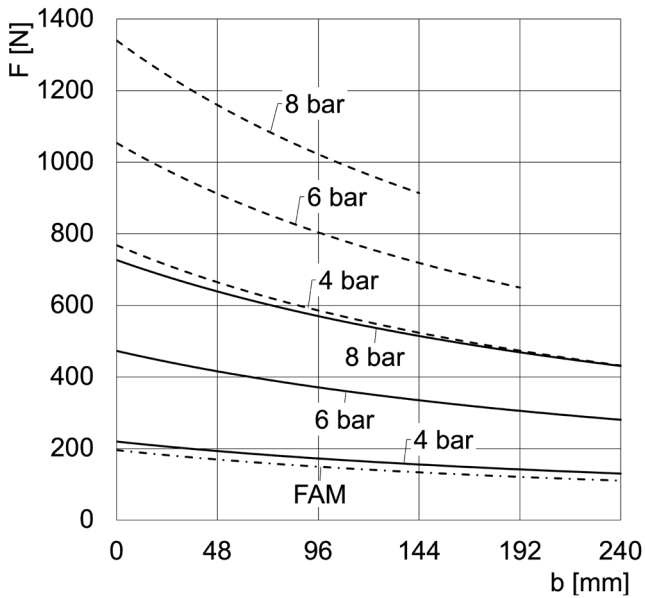


b = відстань від точки захвату
FA = зусилля на розтискання
FC = зусилля на стискання
FAM = зусилля захоплення при відкритому положенні
FCM = зусилля захоплення при закритому положенні

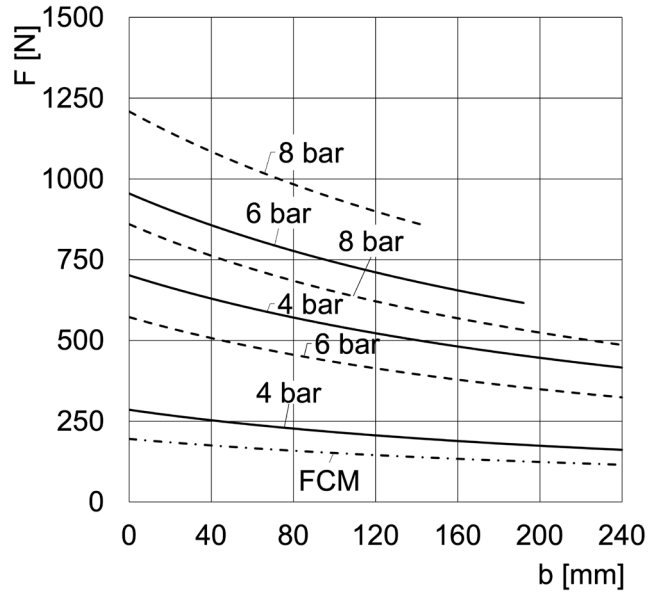
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином:
 Total F = F x 2



CGPT-63

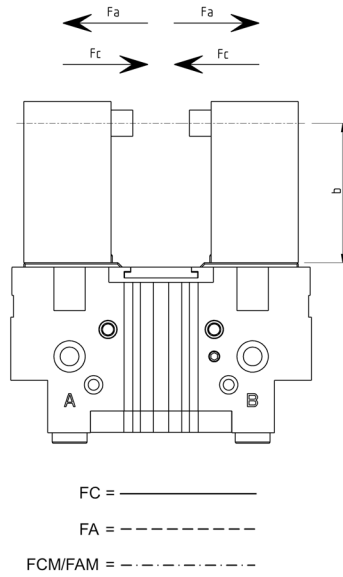


CGPT-63-NO



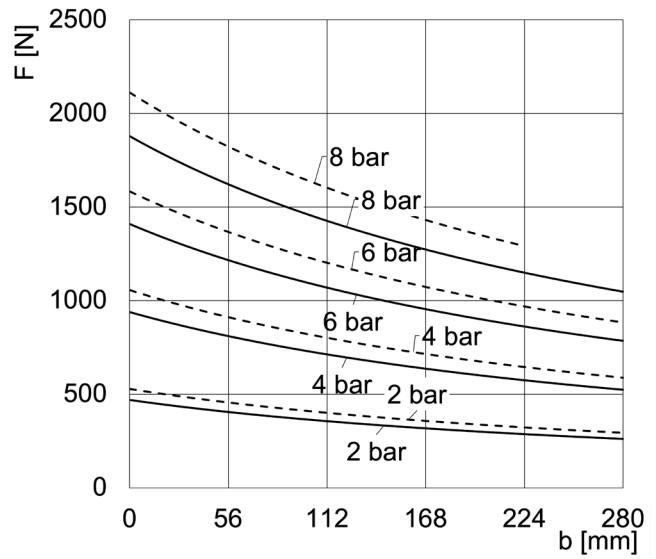
CGPT-63-NC

ЗУСИЛЛЯ СТИСКАННЯ (F) ОДНІЇ ГУБКИ

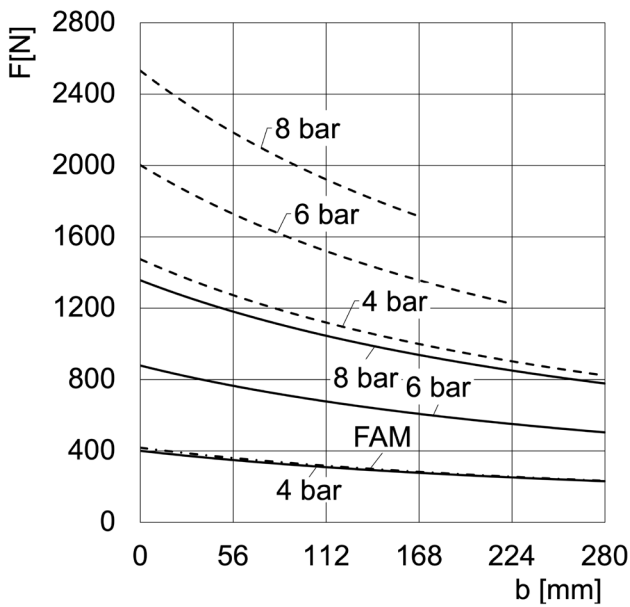


b = відстань від точки захвату
 F_A = зусилля на розтискання
 F_C = зусилля на стискання
 F_{AM} = зусилля захоплення при відкритому положенні
 F_{CM} = зусилля захоплення при закритому положенні

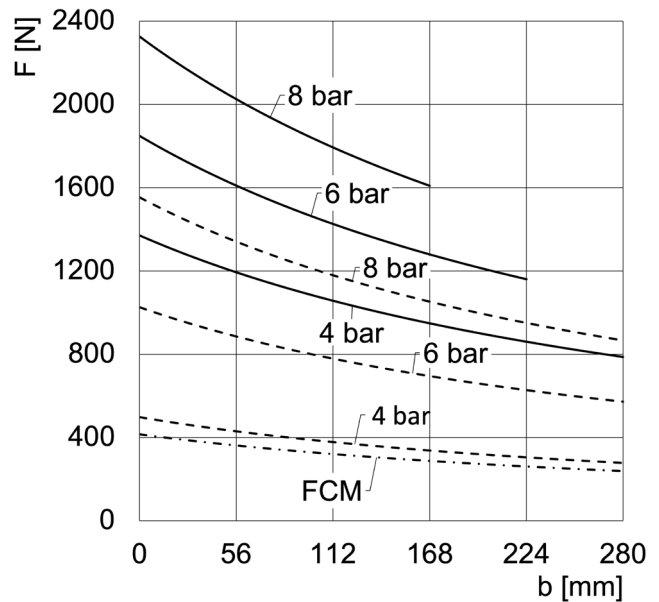
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином:
 Total $F = F \times 2$



CGPT-80



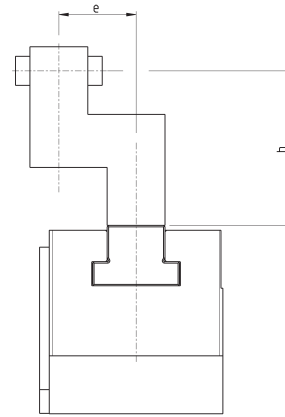
CGPT-80-NO



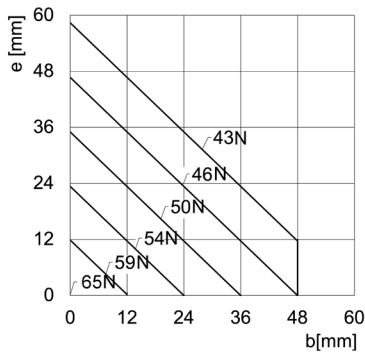
CGPT-80-NC

Довжина та відстань CGPT-16

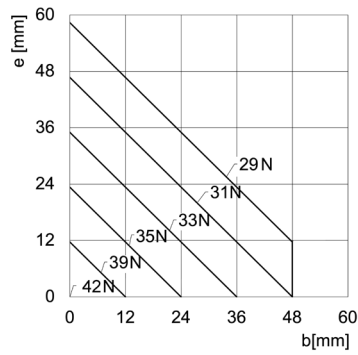
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином: $Total F = F \times 2$
Діапазон використання захвату в залежності від точки захвату (b) і плеча (e).



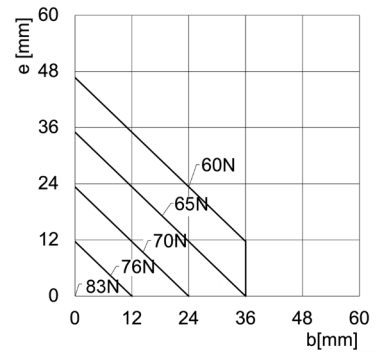
ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT



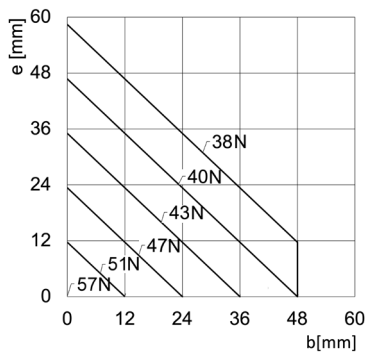
CGPT-16 при відкритому положенні



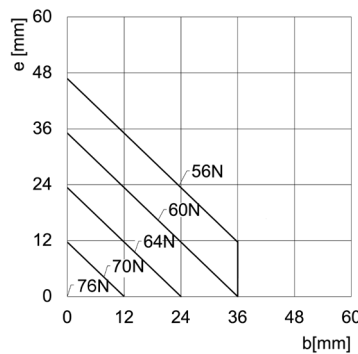
CGPT-16-NC при відкритому положенні



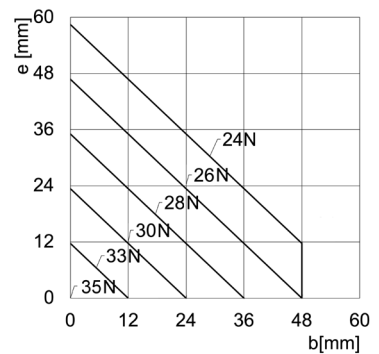
CGPT-16-NO при відкритому положенні



CGPT-16 при закритому положенні



CGPT-16-NC при закритому положенні

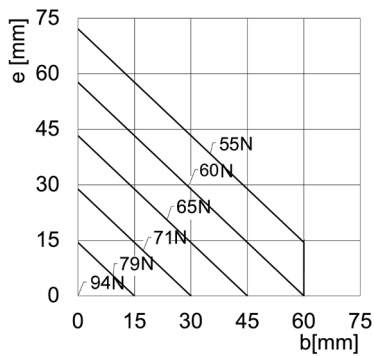
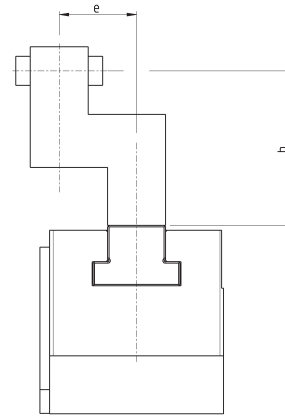


CGPT-16-NO при закритому положенні

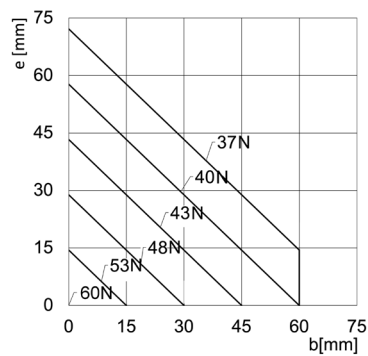
Довжина та відстань CGPT-20

Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином: $Total F = F \times 2$

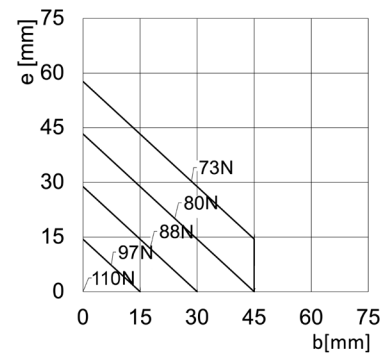
Діапазон використання захвату в залежності від точки захвату (b) і плеча (e).



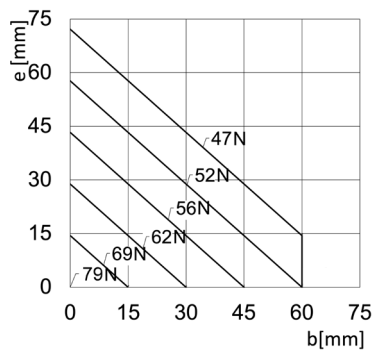
CGPT-20 при відкритому положенні



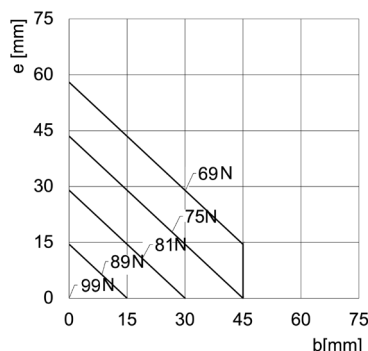
CGPT-20-NC при відкритому положенні



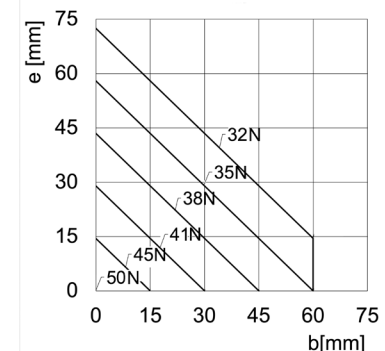
CGPT-20-NO при відкритому положенні



CGPT-20 при закритому положенні



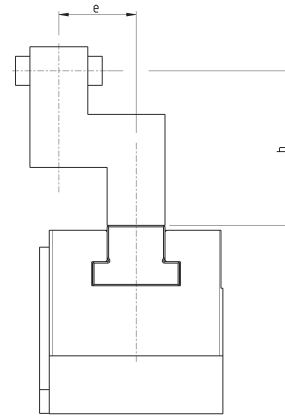
CGPT-20-NC при закритому положенні



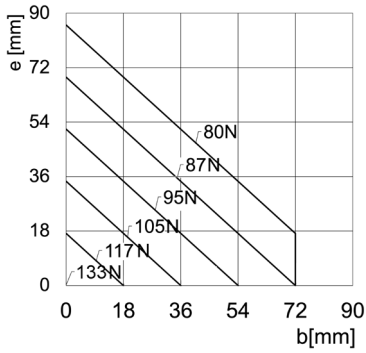
CGPT-20-NO при закритому положенні

Довжина та відстань CGPT-25

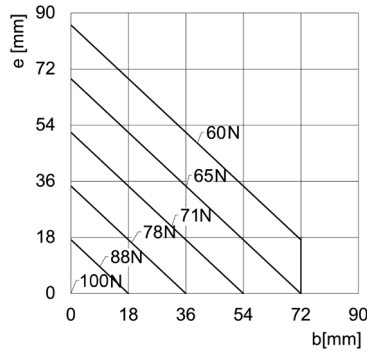
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином: $Total F = F \times 2$
Діапазон використання захвату в залежності від точки захвату (b) і плеча (e).



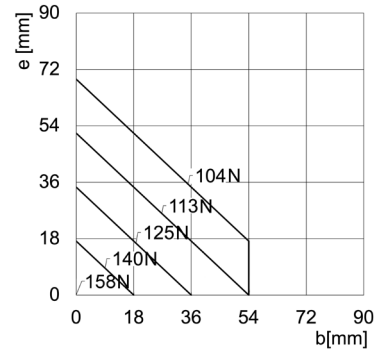
ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT



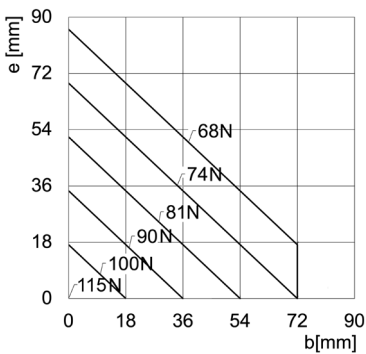
CGPT-25 при відкритому положенні



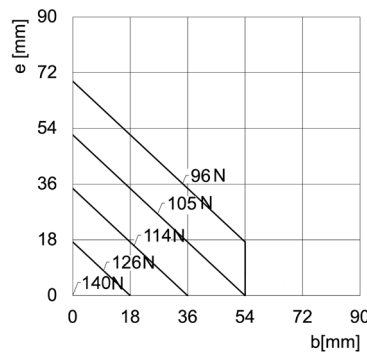
CGPT-25-NC при відкритому положенні



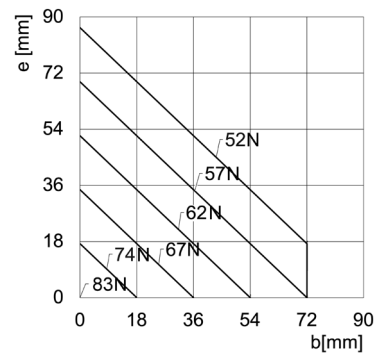
CGPT-25-NO при відкритому положенні



CGPT-25 при закритому положенні



CGPT-25-NC при закритому положенні

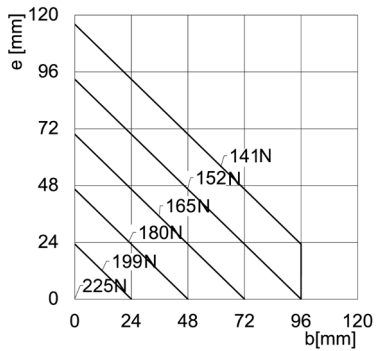
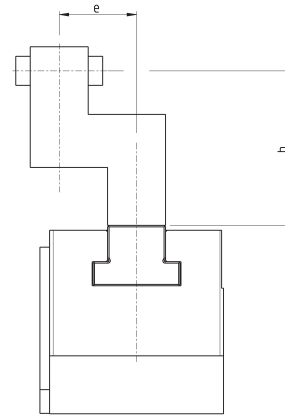


CGPT-25-NO при закритому положенні

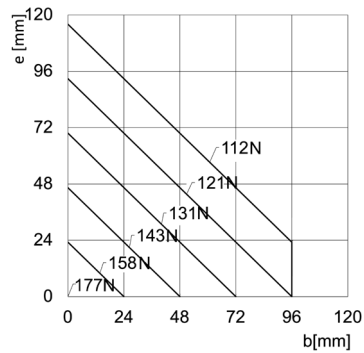
Довжина та відстань CGPT-32

Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином: $Total F = F \times 2$

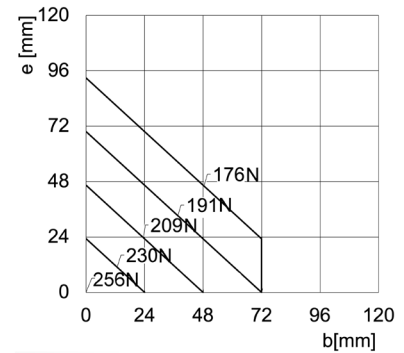
Діапазон використання захвату в залежності від точки захвату (b) і плеча (e).



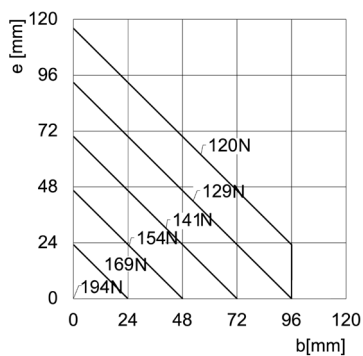
CGPT-32 при відкритому положенні



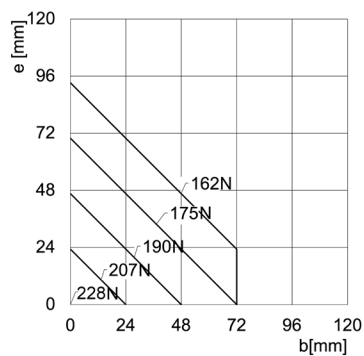
CGPT-32-NC при відкритому положенні



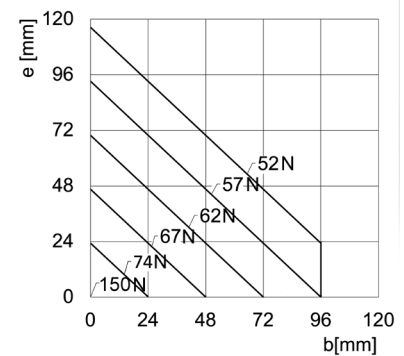
CGPT-32-NO при відкритому положенні



CGPT-32 при закритому положенні



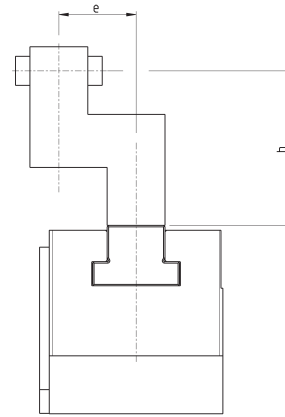
CGPT-32-NC при закритому положенні



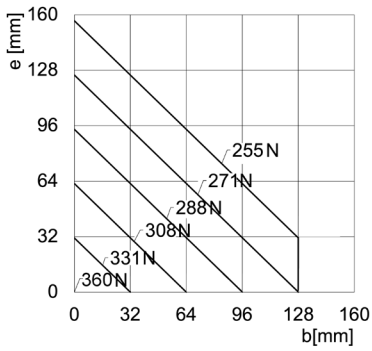
CGPT-32-NO при закритому положенні

Довжина та відстань CGPT-40

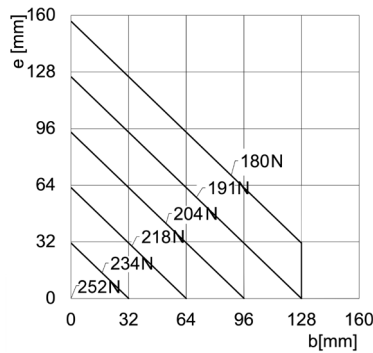
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином: $Total F = F \times 2$
Діапазон використання захвату в залежності від точки захвату (b) і плеча (e).



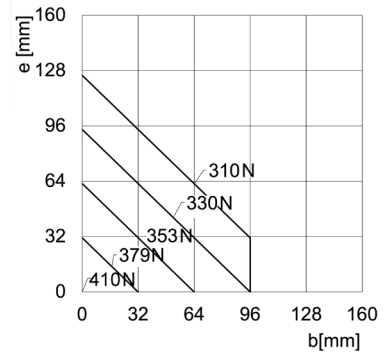
ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT



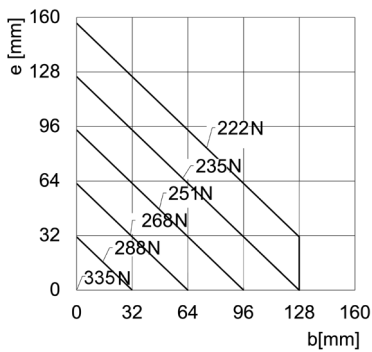
CGPT-40 при відкритому положенні



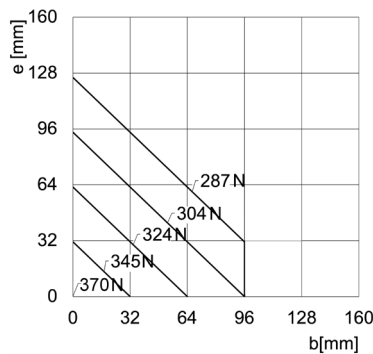
CGPT-40-NC при відкритому положенні



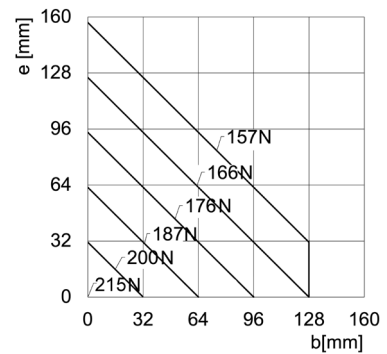
CGPT-40-NO при відкритому положенні



CGPT-40 при закритому положенні



CGPT-40-NC при закритому положенні

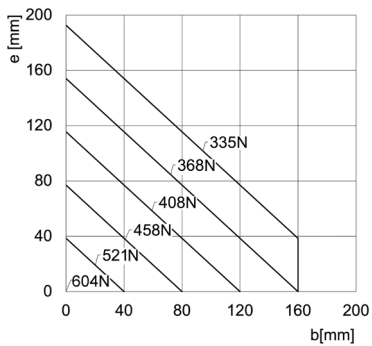
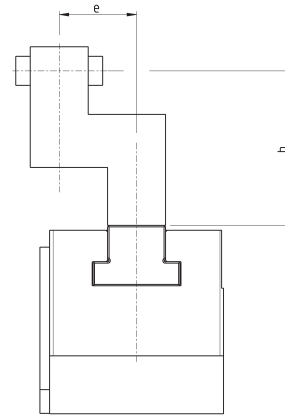


CGPT-40-NO при закритому положенні

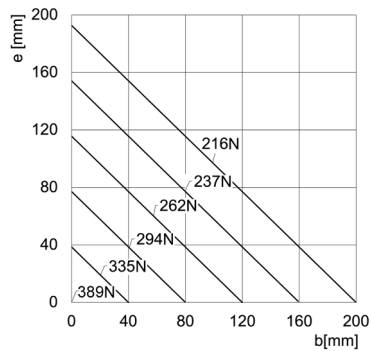
Довжина та відстань CGPT-50

Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином: $Total F = F \times 2$

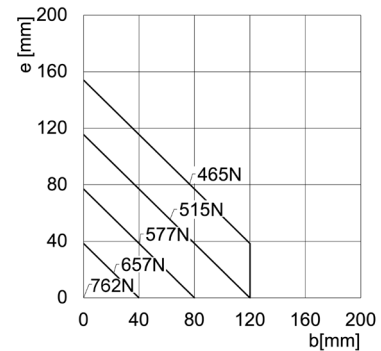
Діапазон використання захвату в залежності від точки захвату (b) і плеча (e).



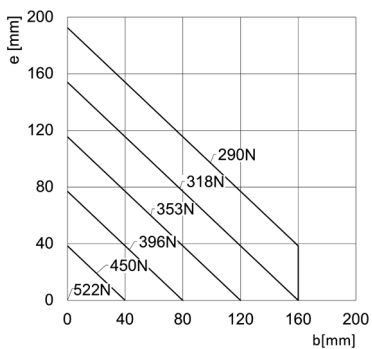
CGPT-50 при відкритому положенні



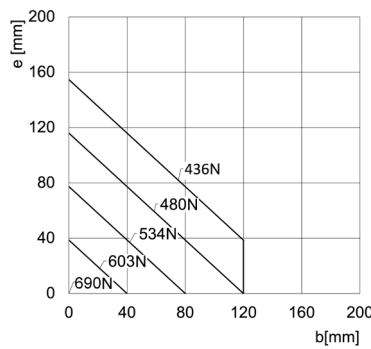
CGPT-50-NC при відкритому положенні



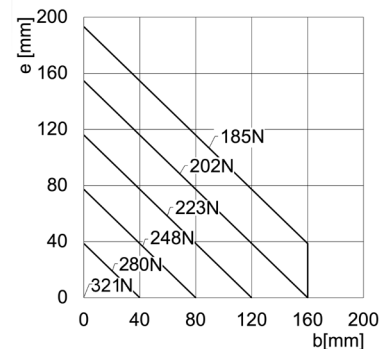
CGPT-50-NO при відкритому положенні



CGPT-50 при закритому положенні



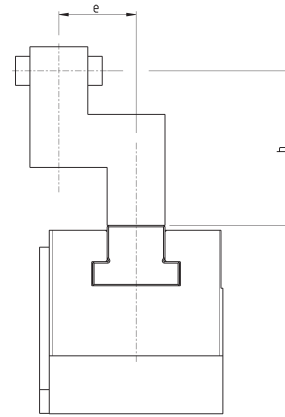
CGPT-50-NC при закритому положенні



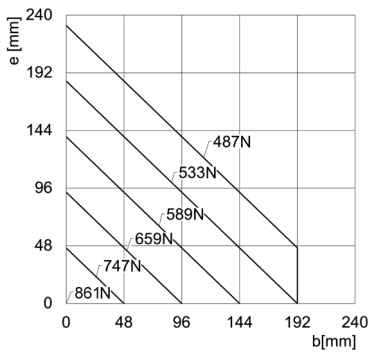
CGPT-50-NO при закритому положенні

Довжина та відстань CGPT-63

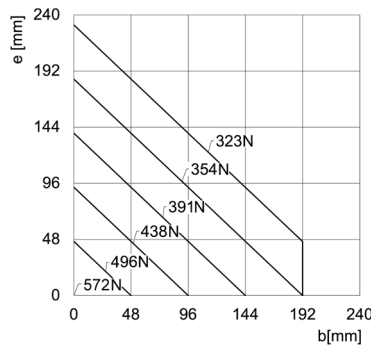
Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином: $Total F = F \times 2$
Діапазон використання захвату в залежності від точки захвату (b) і плеча (e).



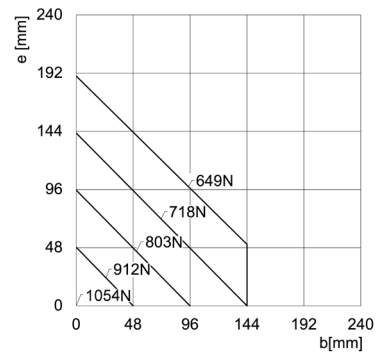
ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT



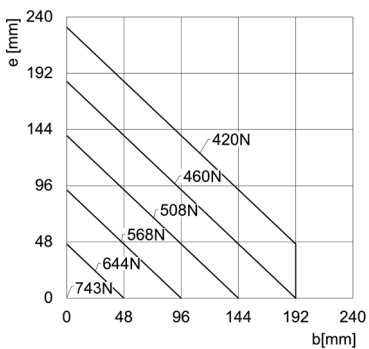
CGPT-63 при відкритому положенні



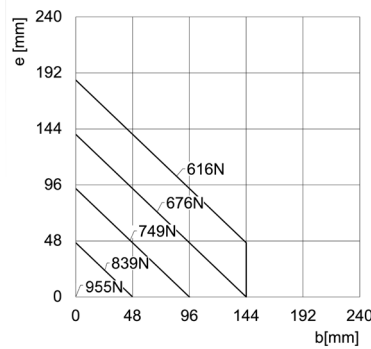
CGPT-63-NC при відкритому положенні



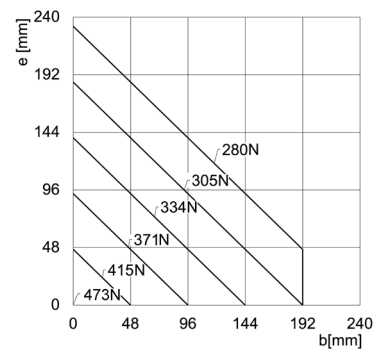
CGPT-63-NO при відкритому положенні



CGPT-63 при закритому положенні



CGPT-63-NC при закритому положенні

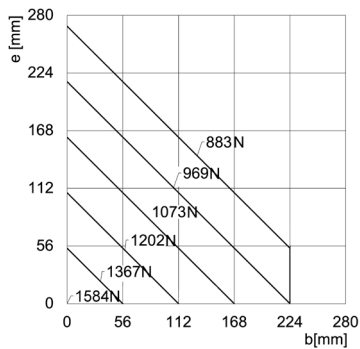
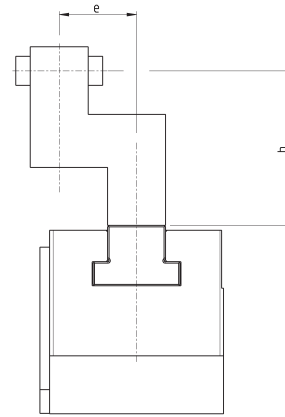


CGPT-63-NO при закритому положенні

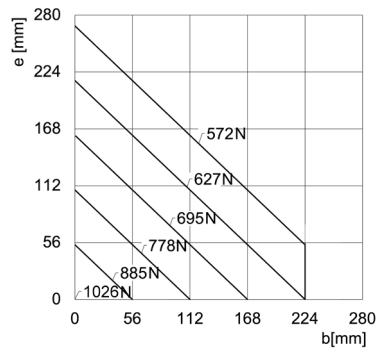
Довжина та відстань CGPT-80

Загальне зусилля захоплення слід розраховувати наступним чином: $Total F = F \times 2$

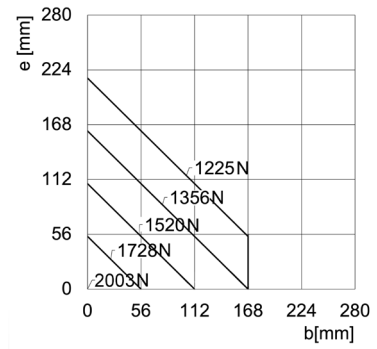
Діапазон використання захвата в залежності від точки захвату (b) і плеча (e).



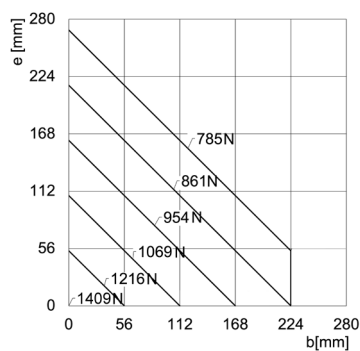
CGPT-80 при відкритому положенні



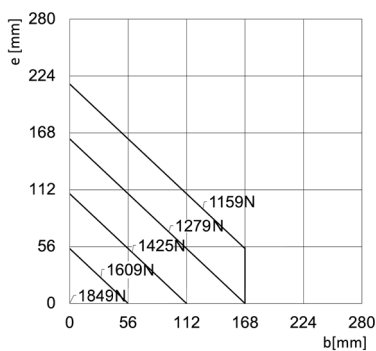
CGPT-80-NC при відкритому положенні



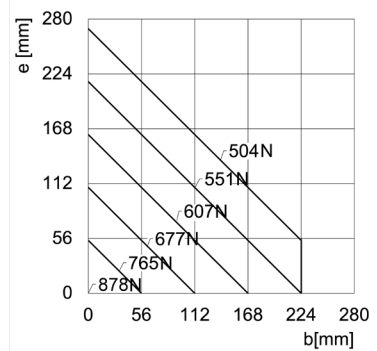
CGPT-80-NO при відкритому положенні



CGPT-80 при закритому положенні



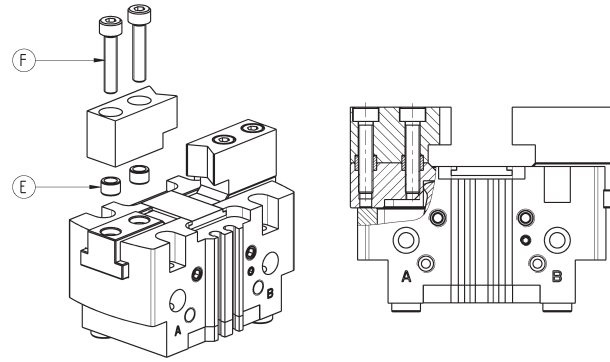
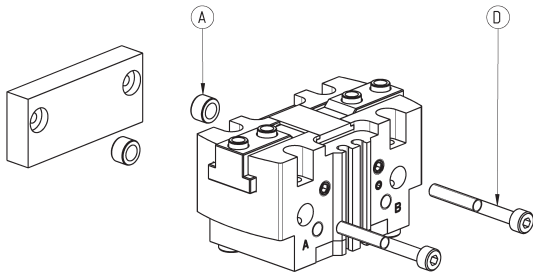
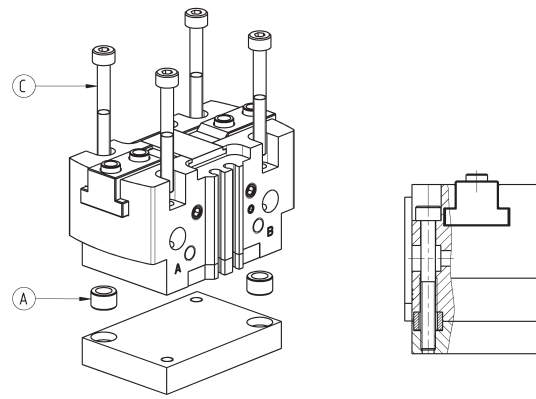
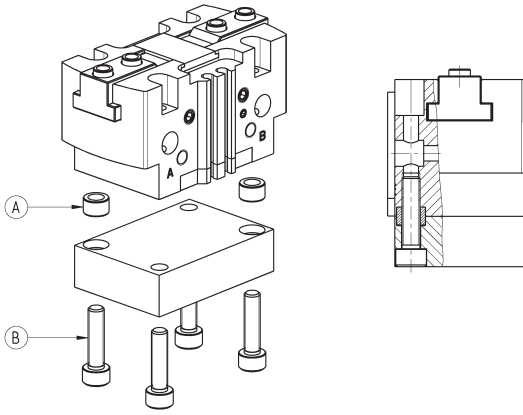
CGPT-80-NC при закритому положенні



CGPT-80-NO при закритому положенні

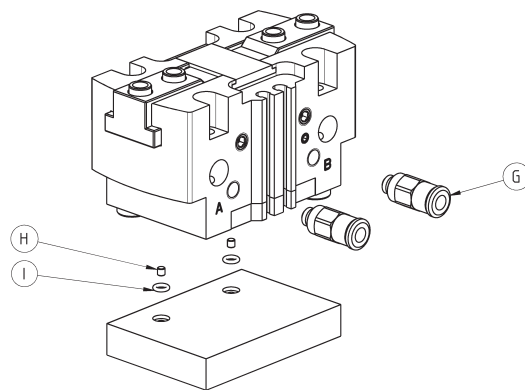
Приклади монтажу

ЗАХВАТИ З ПАРАЛЕЛЬНИМИ ГУБКАМИ ТА Т-ПОДІБНОЮ НАПРЯМНОЮ СЕРІЯ CGPT



Мод.	A	B	C	D	E	F
CGPT-16	Ø5	M3	M2.5	M2.5	Ø4	M2.5
CGPT-20	Ø6	M4	M3	M3	Ø5	M3
CGPT-25	Ø8	M5	M4	M4	Ø6	M4
CGPT-32	Ø8	M5	M4	M5	Ø8	M5
CGPT-40	Ø10	M6	M5	M6	Ø10	M6
CGPT-50	Ø12	M8	M6	M8	Ø10	M6
CGPT-63	Ø12	M8	M6	M8	Ø14	M10
CGPT-80	Ø14	M10	M8	M10	Ø16	M12

Порти для підведення повітря

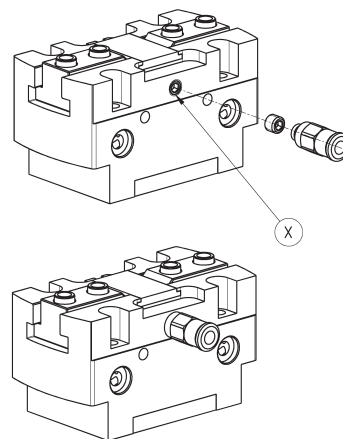


Мод.	G	H	I
CGPT-16	M3	M2	OR 2,5x1
CGPT-20	M5	M2	OR 2,5x1
CGPT-25	M5	M2	OR 2,5x1
CGPT-32	M5	M3	OR 3,5x1
CGPT-40	G1/8	M3	OR 3,5x1
CGPT-50	G1/8	M3	OR 3,5x1
CGPT-63	G1/8	M5	OR 5,28x1,78
CGPT-80	G1/8	M5	OR 5,28x1,78

Приклад використання отворів для підведення тиску / мастила

Приклад використання отвору для мастила або герметизації зони з рухомими деталями

Примітка 1: змастити ковзаючі зони, використовуючи мастило Molykote DX.
Примітка 2: подати тиск макс. 3 бар, щоб уникнути раптового скидання мастила.

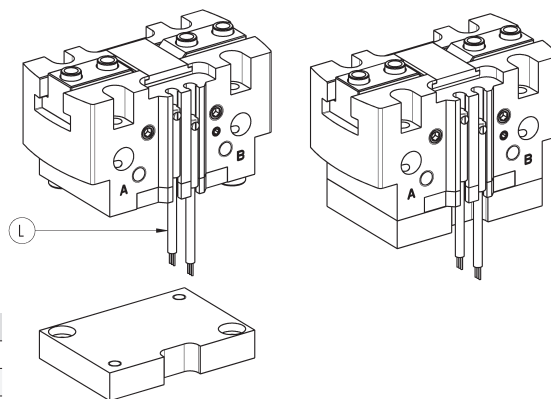


Мод.	X
CGPT-16	M3
CGPT-20	M5
CGPT-25	M5
CGPT-32	M5
CGPT-40	M5
CGPT-50	M5
CGPT-63	M5
CGPT-80	M5

Приклад монтажу: датчики

L = датчик Мод. CSD-D-334 або Мод. CSD-D-364

Для правильного розташування датчиків необхідно, щоб у плиті був виточений спеціальний паз.



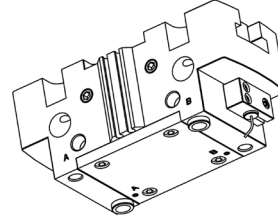
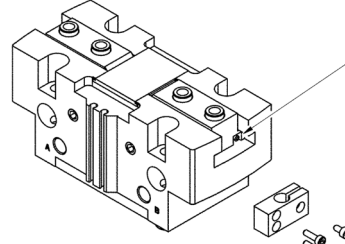
Мод.	L
CGPT-16	CSD...
CGPT-20	CSD...
CGPT-25	CSD...
CGPT-32	CSD...
CGPT-40	CSD...
CGPT-50	CSD...
CGPT-63	CSD...
CGPT-80	CSD...

Комплект індуктивного датчика



2x Кріпильний гвинт
1x Стопорний гвинт
1x Плита

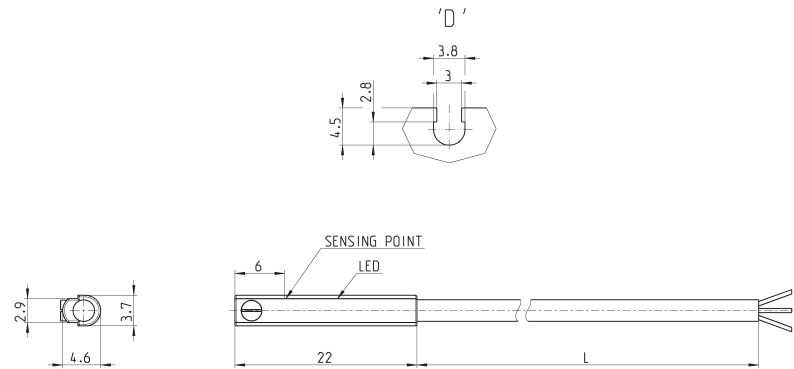
* використовуйте шестигранний ключ 1,5 мм для регулювання положення зчитування індуктивного датчика.



1 комплект індуктивного датчика дозволяє використовувати стандартний індуктивний датчик M8.

Мод.	
CGPT-50	P-CGPT
CGPT-63	P-CGPT
CGPT-80	P-CGPT

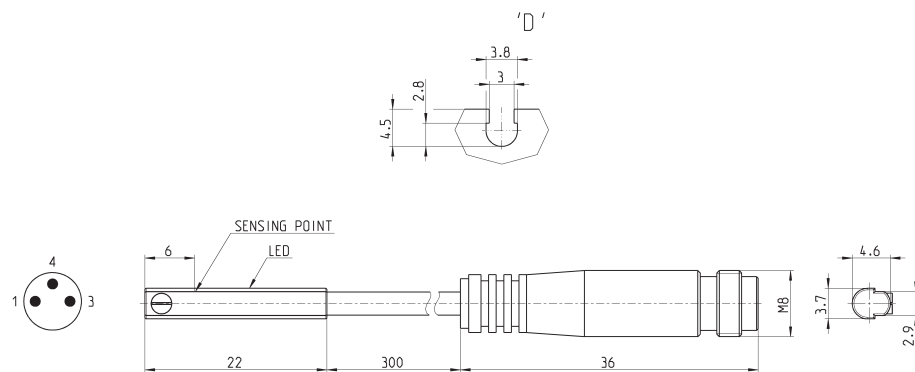
Серія CSD - магнітні датчики положення з 3-провідним кабелем для D-подібної канавки



Мод.	Принцип дії	З'єднання	Напруга	Вихід	Макс. струм	Макс. потужність	Захист	L = довжина кабелю
CSD-D-334	магніторезистивний	3-провідне	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6W	Від зміни полярності та перенапруги	2 м

Серія CSD - магнітні датчики положення з роз'ємом M8 для D-подібної канавки

Length of cable 0.3 metres



Мод.	Принцип дії	З'єднання	Напруга	Вихід	Макс. струм	Макс. потужність	Захист
CSD-D-364	магніторезистивний	3-провідне з роз'ємом M8	10 ÷ 27 V DC	PNP	200 mA	6W	Від зміни полярності та перенапруги