

Sistema di presa con vuoto (Tipo con spugna)



RoHS



Adatto alla pallettizzazione e alla depallettizzazione di cartone ondulato, ecc.

Unità eiettore

Integra tutte le funzioni necessarie per la presa

Eiettore

Valvola di alimentazione/rottura vuoto

Silenziatore

Vacuostato

Compatibile con IO-Link*1

*1 Solo per le dimensioni 300 x 180 e 200 x 120

Può essere utilizzato immediatamente collegando semplicemente 1 cavo elettrico e le tubazioni dell'aria.

Compatibile con i robot collaborativi di 4 aziende

UNIVERSAL ROBOTS
OMRON/TECHMAN ROBOT
FANUC
YASKAWA Electric

75 mm*1
alla flangia di
montaggio
del robot

Novità

81.5 mm*1
alla flangia di
montaggio del
robot

300 mm

180 mm

400 mm

240 mm

Novità

81.5 mm*1
alla flangia di
montaggio del
robot

200 mm

120 mm

*1 Per spessori della spugna di 20 mm
A seconda del robot compatibile

Peso

1.3 kg (200 x 120)

1.8 kg (300 x 180)

3.9 kg (400 x 240)

Emissioni di CO₂ (Consumo d'aria)

Max. riduzione del **15 %**
(Confronto interno SMC)

Eiettore con nuovo design

227 l/min (ANR) ← 270 l/min (ANR)

Confronto con ZL6H

(pressione di alimentazione: 0.6 MPa)

Forza di sollevamento

440 N (200 x 120) (A -63 kPa)

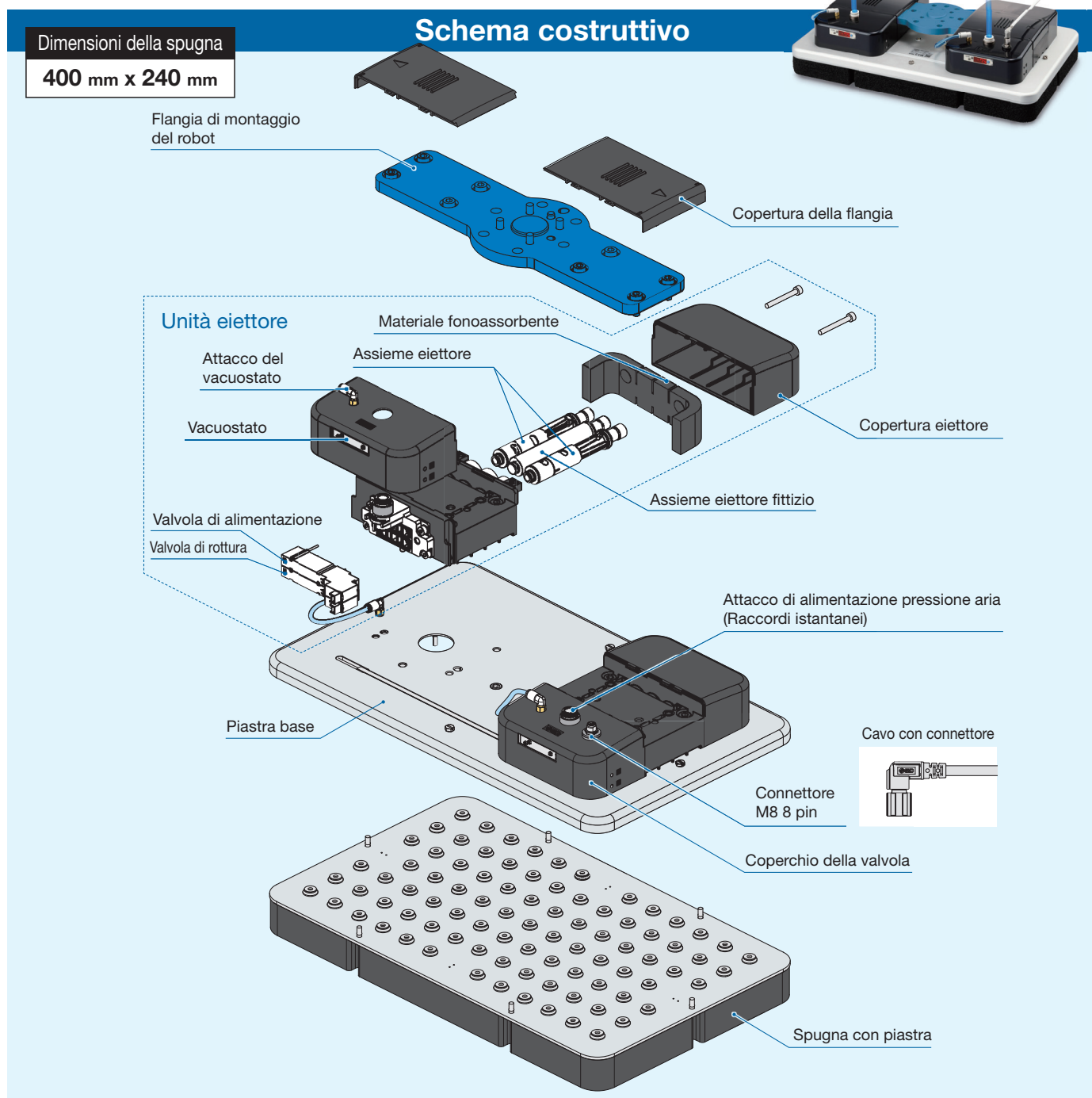
880 N (300 x 180) (A -63 kPa)

2144 N (400 x 240) (A -75 kPa)

Serie ZGS



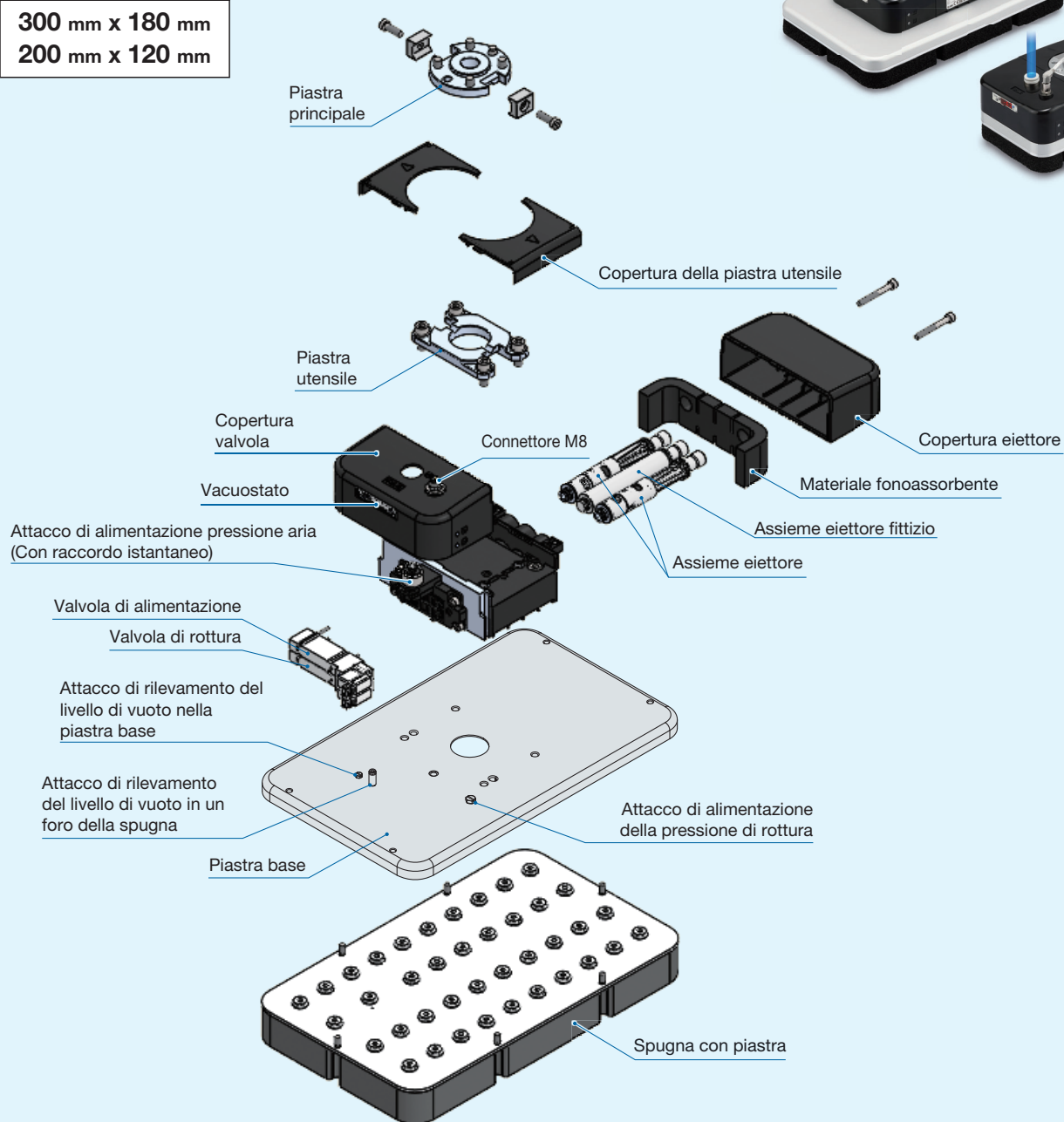
CAT.EUS100-169B-IT



Dimensioni della spugna

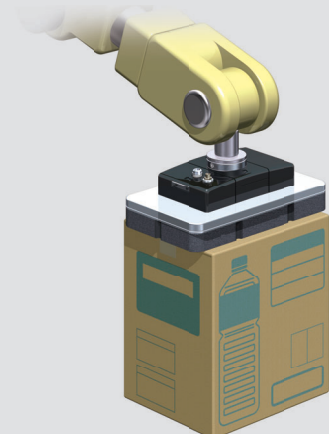
300 mm x 180 mm
200 mm x 120 mm

Schema costruttivo



Esempi di applicazione

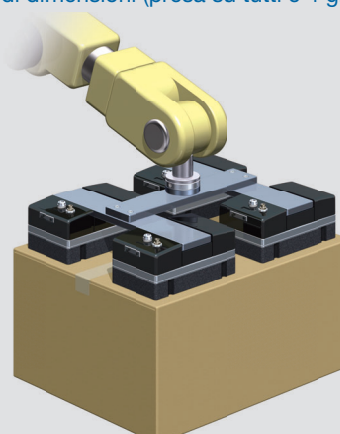
Per il trasferimento di 6 bottiglie PET da 2 L



Per il trasferimento di scatole di snack



Per il trasferimento di scatole di cartone di grandi dimensioni (presa su tutti e 4 gli angoli)



Unità eiettore

Eiettore di nuova concezione per il Sistema di presa con vuoto

- È possibile selezionare il numero di assiemi eiettore (2 pezzi, 4 pezzi, 6 pezzi).

Per dimensioni 400 x 240

Numero di assiemi eiettore	Max. portata di aspirazione [l/min(ANR)]
2	322
4	646
6	1022

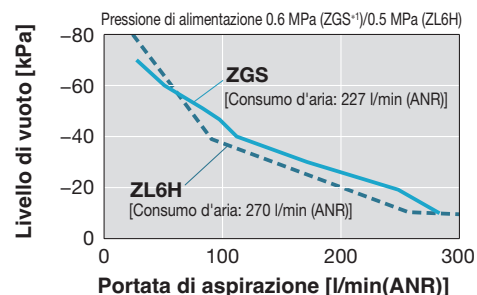
* Per i dettagli, fare riferimento alle caratteristiche di portata dell'eiettore.
* I valori sono solo di riferimento.



- Risparmio energetico (Consumo d'aria ridotto fino al 15 % rispetto alla serie ZL6H)

Miglioramento delle caratteristiche di portata nel campo pratico inferiore a -50 kPa

Confronto delle caratteristiche di portata



*1 Le caratteristiche di portata per l'unità eiettore singola quando l'assieme eiettore è di 4 pezzi.

Indicatore LED per il funzionamento della valvola di alimentazione e di rottura.



Cambio utensili facilitato grazie al sistema comune *1

*1 Solo per le dimensioni 300 x 180 e 200 x 120

Cambio utensili facilitato (cambiautensili manuale)

- Per fissare gli utensili è sufficiente stringere le due viti di bloccaggio.
- Riduzione delle ore di manodopera

* Tenere conto che la forza di sollevamento può essere limitata quando si utilizzano la piastra utensile e la piastra principale. Per maggiori dettagli, consultare la Guida alla scelta della piastra di aspirazione.



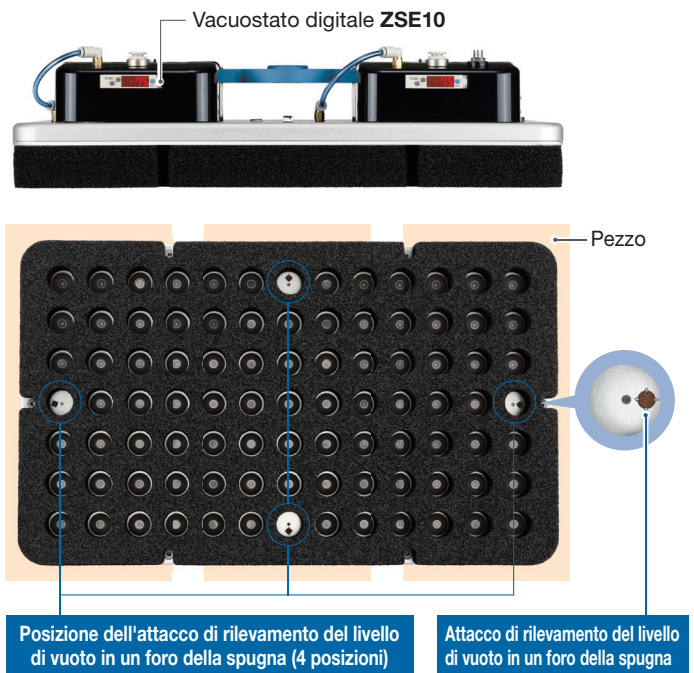
Sistema di presa con vuoto

Unità eiettore

Vacuostato integrato.

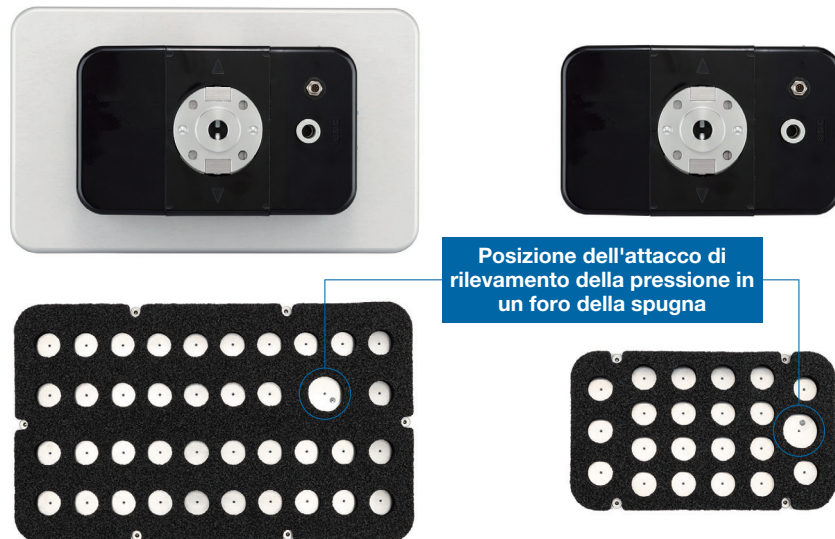
È possibile rilevare il livello di vuoto nella spugna.

Con raccordi istantanei Ø 4 e tubo in poliuretano



Attacchi di rilevamento della pressione selezionabili (300 mm x 180 mm, 200 x 120 mm)

- Selezionare il rilevamento della pressione della piastra di base o il rilevamento della pressione in un foro della spugna tramite il codice.
- La presenza degli attacchi di rilevamento della pressione all'interno dell'unità eiettore consente di ottenere un aspetto pulito senza tubazioni visibili.
- In questo modo si elimina anche il rischio di sfilamento delle tubazioni.
- Gli attacchi di rilevamento della pressione possono essere modificati dal cliente in un secondo momento.

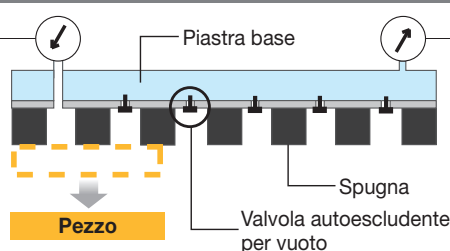


Esempio di utilizzo dell'attacco di rilevamento del livello di vuoto in un foro della spugna

Attacco di rilevamento del livello di vuoto in un foro della spugna

Esempio Livello di vuoto in un foro della spugna: 0 kPa

Rileva la caduta del pezzo



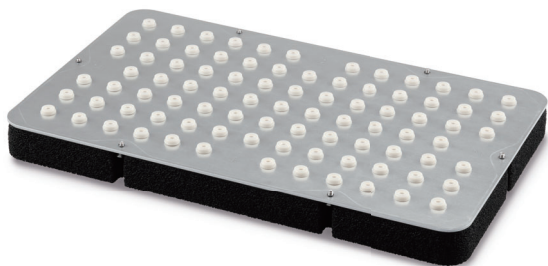
Esempio Livello di vuoto nella piastra base -50 kPa

Quando si verifica la caduta del pezzo, le valvole autoescludenti per vuoto vengono chiuse e il livello di vuoto nella piastra di base aumenta. Potrebbe non rilevare la caduta del pezzo con il livello di vuoto nella piastra di base.

Piastra di aspirazione

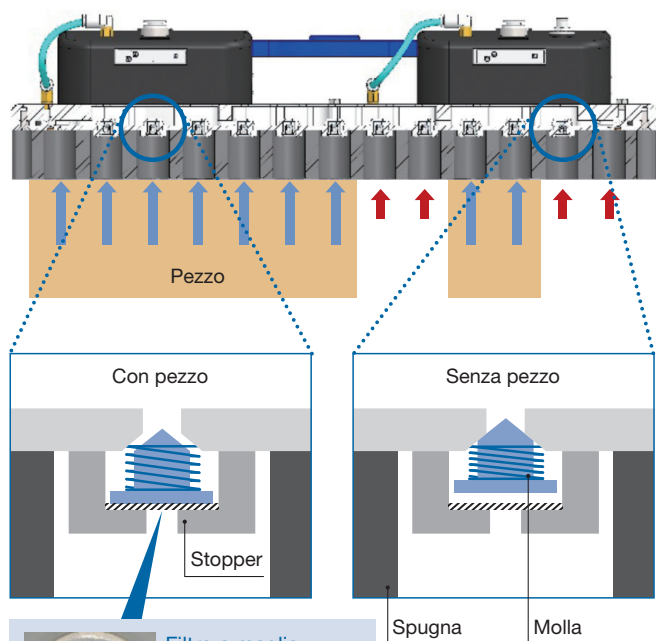
■ È possibile selezionare 2 piastre di aspirazione in base alle dimensioni del pezzo.

Tipo con valvola autoescludente per vuoto



Riduce significativamente la caduta del livello di vuoto quando si utilizzano più pezzi o quando il pezzo è più piccolo della piastra di aspirazione.

→ Un'unità può aspirare pezzi di varie dimensioni.



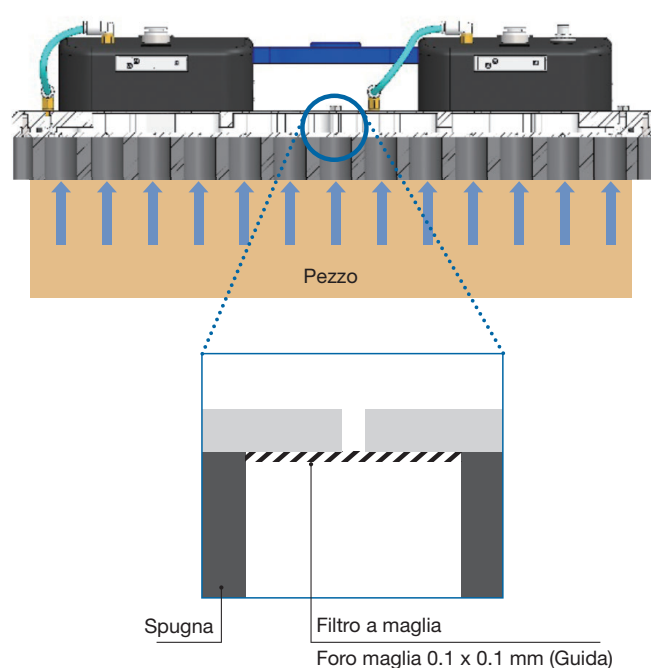
Filtro a maglia
Misure contro la polvere
Diametro maglia Ø 0.2 mm
(Guida)

Nessun limite di orientamento
durante la presa del pezzo
È possibile il trasferimento verticale.

Tipo con orificio fisso



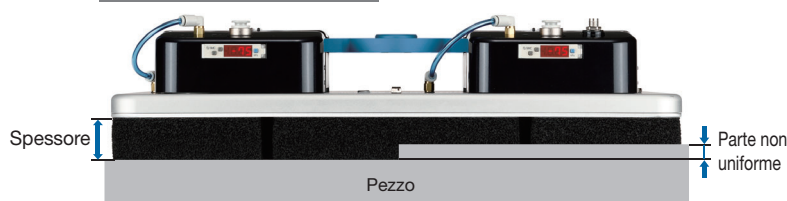
Adatta per l'uso con pezzi di dimensioni approssimativamente uguali a quelle della piastra di aspirazione
Elimina la caduta del livello di vuoto



Foro maglia 0.1 x 0.1 mm (Guida)

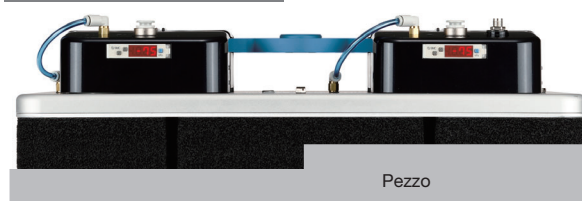
* L'illustrazione indicata sopra è solo un riferimento e differisce dalla costruzione reale.

Spessore spugna: 20 mm



Piccola parte non uniforme

Spessore spugna: 30 mm



Grande parte non uniforme

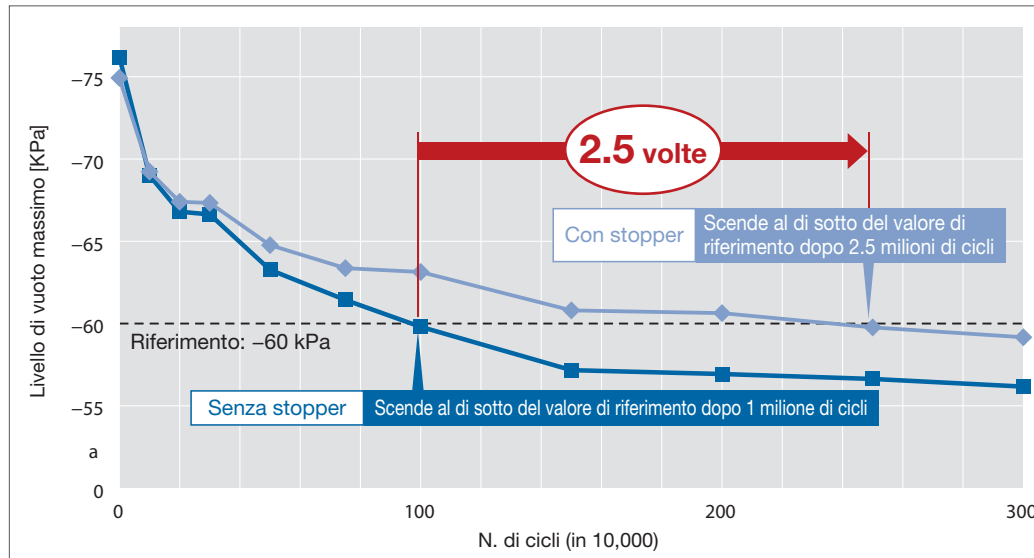
Maggiore durata della spugna grazie allo stopper

Montando uno stopper, è possibile regolare la quantità di compressione della spugna. Questo riduce il collasso delle celle all'interno della spugna durante l'aspirazione.

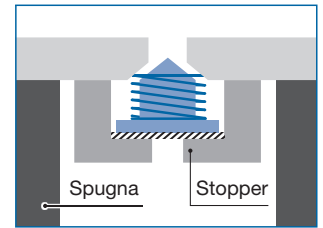
Numero di cicli: oltre il doppio

(Confronto nelle condizioni di prova di SMC, senza uno stopper)

Numero di cicli e livello di vuoto massimo

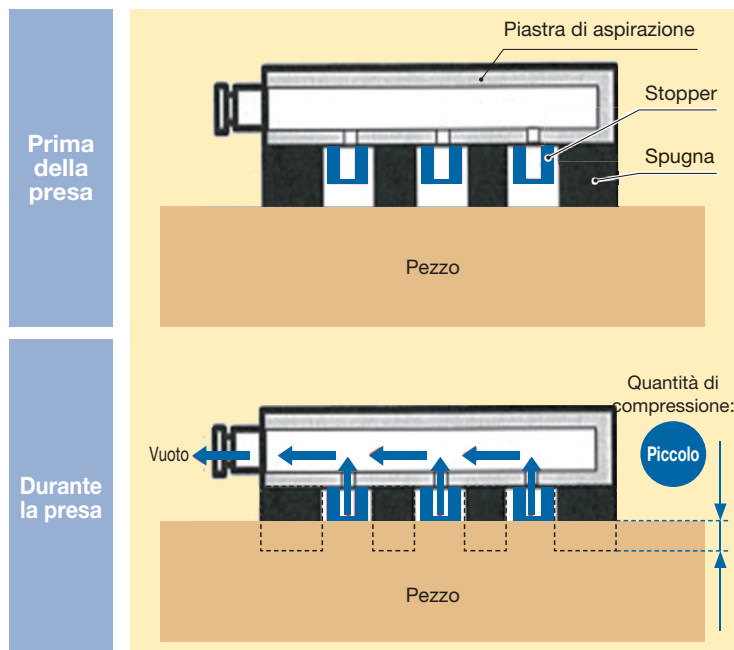


* Sulla base delle condizioni di prova di SMC al 70 % della compressione.

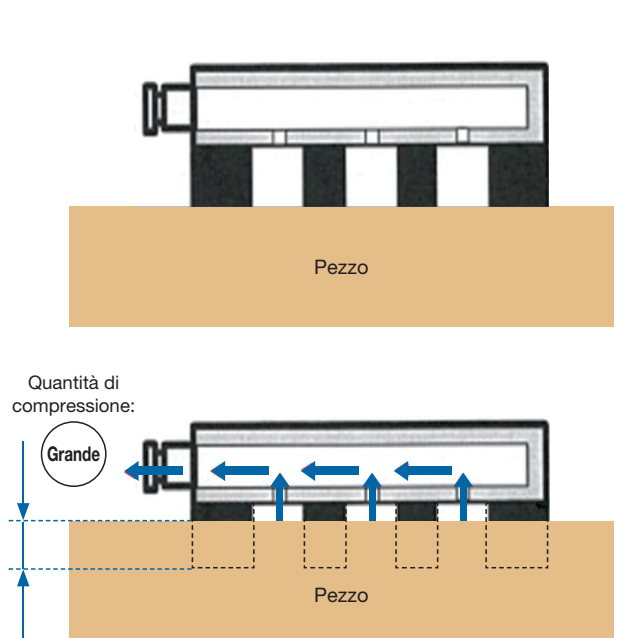


Tipo con valvola autoescludente per vuoto
Immagine

Con stopper (Tipo con valvola autoescludente per vuoto)

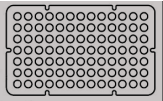
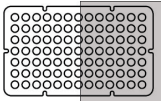
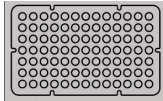
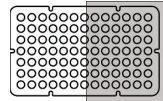


Senza stopper (Tipo con orificio fisso)



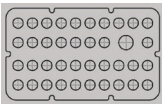
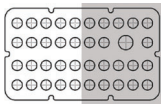
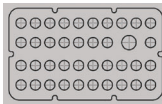
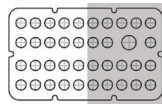
Piastra di aspirazione

Guida alla selezione della piastra di aspirazione

Dimensioni della spugna		400 mm x 240 mm		Tipo con valvola autoescludente per vuoto		Tipo con orifizio fisso	
Numero di assiemi eiettore	Pressione standard di alimentazione*3 [MPa]	Area di aspirazione [%]*4		100 %	Circa 50 %	100 %	Circa 50 %
		Numero di fori di aspirazione [pz.]		91/91	42/91	91/91	42/91
		Pezzo: piastra acrilica					
2 pz.	0.58	Livello di vuoto [kPa]*1		-75.0	-3.6	-75.0	-11.1
		Forza di sollevamento teorica [N]*2		2144	—*5	2144	146
		Forza di sollevamento considerando il fattore di sicurezza [N]	Sollevamento orizzontale (Fattore di sicurezza: 4)	536	—	536	36
			Sollevamento verticale (Fattore di sicurezza: 8)	268	—	268	18
4 pz.	0.6	Livello di pressione [kPa]*1		-75.0	-57.0	-75.0	-27.6
		Forza di sollevamento teorica [N]*2		2144	752	2144	364
		Forza di sollevamento considerando il fattore di sicurezza [N]	Sollevamento orizzontale (Fattore di sicurezza: 4)	536	188	536	91
			Sollevamento verticale (Fattore di sicurezza: 8)	268	94	268	45
6 pz.	0.6	Livello di vuoto [kPa]*1		-75.0	-61.2	-75.0	-33.6
		Forza di sollevamento teorica [N]*2		2144	808	2144	443
		Forza di sollevamento considerando il fattore di sicurezza [N]	Sollevamento orizzontale (Fattore di sicurezza: 4)	536	201	536	110
			Sollevamento verticale (Fattore di sicurezza: 8)	268	100	268	55

- *1 Il livello di vuoto è il valore effettivo misurato al momento della presa del pezzo senza trafilamenti (piastra acrilica) alla pressione di alimentazione standard. Non sono valori garantiti.
 *2 La forza di sollevamento teorica è un valore calcolato in base al livello di vuoto e all'area totale dei fori con spugna. È necessario valutare l'idoneità per il pezzo con le condizioni di utilizzo effettive.
 *3 Il valore dipende dalla portata di alimentazione, dalle dimensioni del tubo, dal consumo d'aria di altre apparecchiature che operano contemporaneamente, ecc.
 Durante la generazione del vuoto, la pressione immediatamente prima dell'attacco di alimentazione pressione aria (P) del dispositivo di presa con il vuoto può scendere al di sotto della pressione di alimentazione standard.
 *4 La valvola autoescludente per vuoto potrebbe non attivarsi quando l'area di aspirazione è piccola.
 *5 Indica che le valvole autoescludenti per vuoto non funzionano.

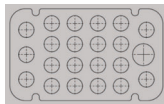
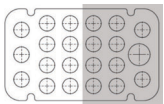
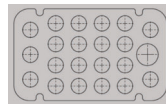
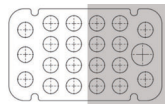
Guida alla selezione della piastra di aspirazione

Dimensioni della spugna		300 mm x 180 mm		Tipo con valvola autoescludente per vuoto		Tipo con orifizio fisso	
Numero di assiemi eiettore	Pressione standard di alimentazione ^{*3} [MPa]	Area di aspirazione [%] ^{*4}		100 %	Circa 50 %	100 %	Circa 50 %
		Numero di fori di aspirazione [pz.]		39/39	19/39	39/39	19/39
		Pezzo: piastra acrilica					
1 pz.	0.45	Livello di vuoto [kPa] ^{*1}		-63.0	-5.0	-63.0	-15.4
		Forza di sollevamento teorica [N] ^{*2}		880 (400)	— ^{*5}	880 (400)	107
		Forza di sollevamento considerando il fattore di sicurezza [N]	Sollevamento orizzontale (Fattore di sicurezza: 4)	220 (100)	—	220 (100)	26
			Sollevamento verticale (Fattore di sicurezza: 8)	110 (50)	—	110 (50)	13
2 pz.	0.45	Livello di pressione [kPa] ^{*1}		-62.0	-51.0	-62.0	-27.7
		Forza di sollevamento teorica [N] ^{*2}		880 (400)	350	880 (400)	186
		Forza di sollevamento considerando il fattore di sicurezza [N]	Sollevamento orizzontale (Fattore di sicurezza: 4)	220 (100)	87	220 (100)	46
			Sollevamento verticale (Fattore di sicurezza: 8)	110 (50)	43	110 (50)	23
3 pz.	0.45	Livello di vuoto [kPa] ^{*1}		-60.0	-52.0	-60.0	-36.8
		Forza di sollevamento teorica [N] ^{*2}		880 (400)	357	880 (400)	237
		Forza di sollevamento considerando il fattore di sicurezza [N]	Sollevamento orizzontale (Fattore di sicurezza: 4)	220 (100)	89	220 (100)	59
			Sollevamento verticale (Fattore di sicurezza: 8)	110 (50)	44	110 (50)	29

- *1 Il livello di vuoto è il valore effettivo misurato al momento della presa del pezzo senza trafilamenti (piastra acrilica) alla pressione di alimentazione standard. Non sono valori garantiti.
 *2 La forza di sollevamento teorica è un valore calcolato in base al livello di vuoto e all'area totale dei fori con spugna. È necessario valutare l'idoneità per il pezzo con le condizioni di utilizzo effettive.
 *3 Il valore dipende dalla portata di alimentazione, dalle dimensioni del tubo, dal consumo d'aria di altre apparecchiature che operano contemporaneamente, ecc.
 Durante la generazione del vuoto, la pressione immediatamente prima dell'attacco di alimentazione pressione aria (P) del dispositivo di presa con il vuoto può scendere al di sotto della pressione di alimentazione standard.
 *4 La valvola autoescludente per vuoto potrebbe non attivarsi quando l'area di aspirazione è piccola.
 *5 Indica che le valvole autoescludenti per vuoto non funzionano.

Piastra di aspirazione

Guida alla selezione della piastra di aspirazione

Dimensioni della spugna			200 mm x 120 mm		Tipo con valvola autoescludente per vuoto		Tipo con orifizio fisso	
Numero di assiemi eiettore	Pressione standard di alimentazione ^{*3} [MPa]	Area di aspirazione [%] ^{*4}		100 %	Circa 50 %	100 %	Circa 50 %	
		Numero di fori di aspirazione [pz.]		22/22	11/22	22/22	11/22	
		Pezzo: piastra acrilica						
1 pz.	0.45	Livello di vuoto [kPa] ^{*1}		-63.0	-51.0	-63.0	-26.8	
		Forza di sollevamento teorica [N] ^{*2}		440 (400)	190	440 (400)	80	
		Forza di sollevamento considerando il fattore di sicurezza [N]	Sollevamento orizzontale (Fattore di sicurezza: 4)	110 (100)	47	110 (100)	20	
			Sollevamento verticale (Fattore di sicurezza: 8)	55 (50)	23	55 (50)	10	
2 pz.	0.45	Livello di pressione [kPa] ^{*1}		-62.0	-57.0	-62.0	-42.8	
		Forza di sollevamento teorica [N] ^{*2}		440 (400)	210	440 (400)	140	
		Forza di sollevamento considerando il fattore di sicurezza [N]	Sollevamento orizzontale (Fattore di sicurezza: 4)	110 (100)	52	110 (100)	35	
			Sollevamento verticale (Fattore di sicurezza: 8)	55 (50)	26	55 (50)	17	

- *1 Il livello di vuoto è il valore effettivo misurato al momento della presa del pezzo senza trafilementi (piastra acrilica) alla pressione di alimentazione standard. Non sono valori garantiti.
- *2 La forza di sollevamento teorica è un valore calcolato in base al livello di vuoto e all'area totale dei fori con spugna. È necessario valutare l'idoneità per il pezzo con le condizioni di utilizzo effettive.
- *3 Il valore dipende dalla portata di alimentazione, dalle dimensioni del tubo, dal consumo d'aria di altre apparecchiature che operano contemporaneamente, ecc.
Durante la generazione del vuoto, la pressione immediatamente prima dell'attacco di alimentazione pressione aria (P) del dispositivo di presa con il vuoto può scendere al di sotto della pressione di alimentazione standard.
- *4 La valvola autoescludente per vuoto potrebbe non attivarsi quando l'area di aspirazione è piccola.

Varianti

Specifiche della spugna		Piastra di aspirazione		Numero di assiemi eiettore (Max. portata di aspirazione)			
Spessore		Dimensioni del pezzo		Trafilamento da un pezzo	400 x 240	300 x 180	200 x 120
Livello di irregolarità della superficie anteriore/posteriore del pezzo Uniforme  Non uniforme	20 mm o 30 mm	Piccolo  Grande	Tipo con valvola autoescludente per vuoto o Tipo con orifizio fisso	Bassa  Alta	1 pz. x 2 = 2 pz. (322 l/min (ANR))	1 pz. (162 l/min (ANR))	1 pz. (162 l/min (ANR))
					2 pz. x 2 = 4 pz. (646 l/min (ANR))	2 pz. (352 l/min (ANR))	2 pz. (352 l/min (ANR))
					3 pz. x 2 = 6 pz. (1022 l/min (ANR))	3 pz. (515 l/min (ANR))	—

INDICE

Sistema di presa con vuoto (Tipo con spugna) Serie ZGS



• Dimensioni della spugna: 400 mm x 240 mm

Codici di ordinazione	pag. 11
Specifiche	pag. 12
Caratteristiche di portata dell'eiettore	pag. 12
Caratteristiche di scarico dell'eiettore	pag. 13
Dimensioni	pag. 14

• Dimensioni della spugna: 300 mm x 180 mm, 200 mm x 120 mm

Codici di ordinazione	pag. 19
Specifiche	pag. 20
Caratteristiche di portata dell'eiettore	pag. 20
Caratteristiche di scarico dell'eiettore	pag. 21
Dimensioni	pag. 22

Cavo con connettore per robot compatibile	pag. 33
Flangia di montaggio del robot	pag. 33
Precauzioni specifiche del prodotto	pag. 37

Sistema di presa con vuoto (Tipo con spugna)



Serie ZGS

Dimensioni della spugna: 400 mm x 240 mm

Codici di ordinazione

ZGS **NP** **K** - **400240** **B** **S** **4** - **R** **M** **1** **C8**

1
2
3
4
5
6
7
8
9
10

1 Robot compatibile

Simbolo		Prodotto del robot	Modello supportato	Uscita del sensore	Polarità della valvola
Simbolo di identificazione	Tipo di uscita				
N	P	—	Uso generico	PNP	–COM
	N			NPN	+COM
011	P	UNIVERSAL ROBOTS	UR10e	PNP	–COM
012			UR16e		
			UR20		
021	N	OMRON/ TECHMAN ROBOT	TM12(S)	NPN	+COM
			TM14(S)		
			TM16		
			TM20		
			TM25S		
043	P	YASKAWA Electric	MOTOMAN-HC10(S)DTP	PNP	–COM
	MOTOMAN-HC20(S)DTP				
	N		MOTOMAN-HC10(S)DTP	NPN	+COM
			MOTOMAN-HC20(S)DTP		
051	P	FANUC	CRX-10iA(L)	PNP	–COM
			CRX-20iA		
			CRX-25iA		

2 Valvola di alimentazione/rottura del vuoto

Simbolo	Valvola di alimentazione	Valvola di rottura
B	N.A.	N.C.
K	N.C.	N.C.
—	Nessuno	Nessuno

3 Dimensione spugna

400240	400 mm x 240 mm
---------------	-----------------

4 Spugna

A	Spessore 20 mm (numero di fori: 91)
B	Spessore 30 mm (numero di fori: 91)

8 Specifiche unità vacuostato

Simbolo	Unità vacuostato
C	Con funzione di selezione unità
M	Solo unità SI

5 Piastra di aspirazione

S	Tipo con valvola autoescludente per vuoto
M	Tipo con orifizio fisso

* Il tipo con valvola autoescludente per vuoto è dotato di uno stopper, mentre il tipo con orifizio fisso è privo di stopper.

6 Numero di assiemi eiettore

2	2 pz.
4	4 pz.
6	6 pz.

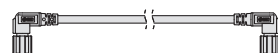
* Numero totale di 2 unità eiettore
Vedere pagina 12 per le caratteristiche di portata.

7 Cavo con connettore per robot compatibile (vedere pagina 33).

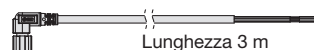
—	Con cavo con connettore (Per modelli compatibili)
R	Con cavo con connettore (fili liberi)
N	Senza cavo

* Quando si seleziona "Simbolo di identificazione: N" in 1 Robot compatibile, "—": Con cavo (per modelli compatibili) non può essere selezionato.

Per robot compatibile



Fili liberi



9 Flangia di montaggio del robot (Vedere pagina 33).

—	Senza flangia di montaggio del robot
1	Tipo base (Conformità con ISO 9409-1-50-4-M6)
2	Tipo base (Conformità con ISO 9409-1-50-4-M6) + Flangia disassata

* Il simbolo "2" può essere selezionato solo per il robot compatibile 021N (OMRON/TECHMAN ROBOT) (per altri robot compatibili non è possibile selezionare "2"). Inoltre, il tipo base, simbolo "1", non può essere selezionato per il robot compatibile 021N (OMRON/TECHMAN ROBOT) (tuttavia, è possibile selezionare "—": senza flangia di montaggio del robot).

10 Attacco (P) di alimentazione pressione aria

C8	mm	Raccordo istantaneo Ø 8
C10		Raccordo istantaneo Ø 10
N9	Pollici	Raccordo istantaneo Ø 5/16"
N11		Raccordo istantaneo Ø 3/8"

Specifiche del sistema di presa con vuoto



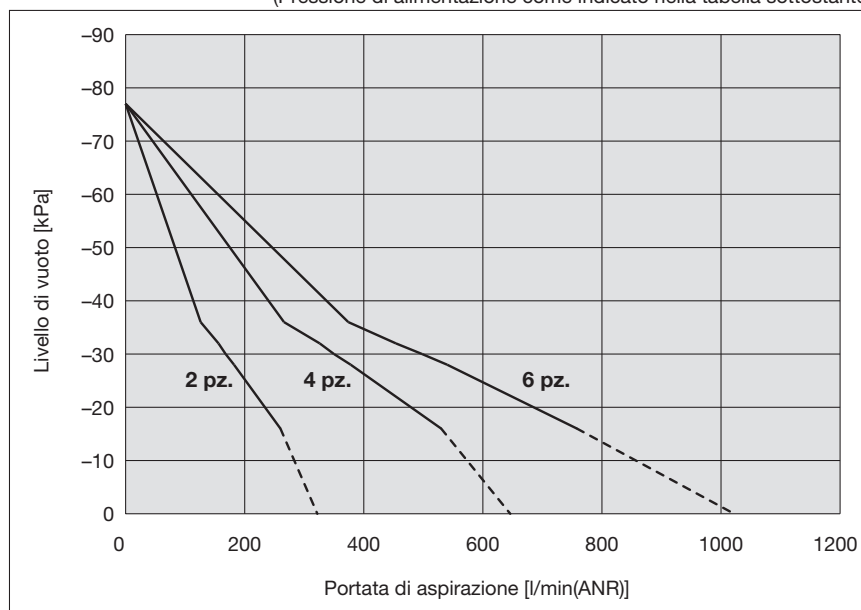
Numero di assiemi eiettore	2	4	6
Fluido	Aria		
Campo della pressione d'esercizio [MPa]	da 0.3 a 0.7		
Campo della temperatura d'esercizio [°C]	da 5 a 50		
Pressione di alimentazione standard [MPa]	0.58	0.6	0.6
Livello di vuoto massimo [kPa]	-75		
Consumo [l/min(ANR)]	228	454	661
Peso [kg]*1	3.9		
Tensione di alimentazione [V]	24 VDC $\pm 10\%$		
Assorbimento [W]	2.7		
Valvola di alimentazione/rottura vuoto	Equivalente a JSY3140-5MOZ-□		
Vacuostato	Equivalente a ZSE10-00-□		

*1 Per ZGSNPK-400240BS4-RM1C8

Per le specifiche della valvola di alimentazione e della valvola di rottura, consultare il **catalogo web** della serie JSY3000.
Per le specifiche del vacuostato, consultare il **catalogo web** della serie ZSE10.

Caratteristiche della portata dell'eiettore (valore orientativo)*1

(Pressione di alimentazione come indicato nella tabella sottostante)



*1 Le portate di aspirazione sono misurate sulla base delle condizioni di prova di SMC e non sono garantite. Le linee tratteggiate e i valori tra parentesi nella tabella seguente sono stime basate su valori misurati.

Consumo d'aria/portata di aspirazione per ogni numero di assiemi eiettore

Numero di assiemi eiettore	Pressione di alimentazione [MPa]	Portata di aspirazione [l/min (ANR)] per ogni livello di vuoto [kPa]							
		0	-10	-20	-30	-40	-50	-60	-70
2 pz.	0.58	(322)	286	238	168	110	80	46	22
4 pz.	0.6	(646)	574	490	350	222	172	104	54
6 pz.	0.6	(1022)	(864)	706	498	338	250	144	66

Rumore dello scarico (Valore di riferimento)

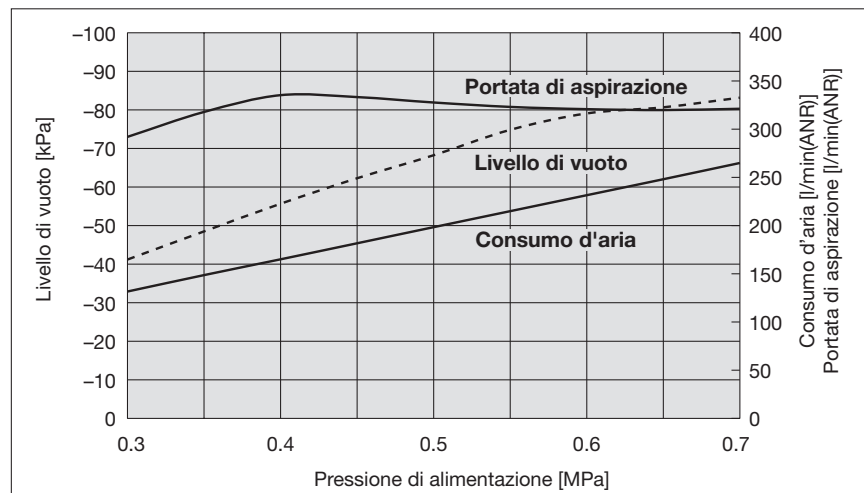
Rumore dello scarico [dB(A)]	70
------------------------------	----

* Valori reali basati sulle condizioni di misurazione di SMC (valori non garantiti)

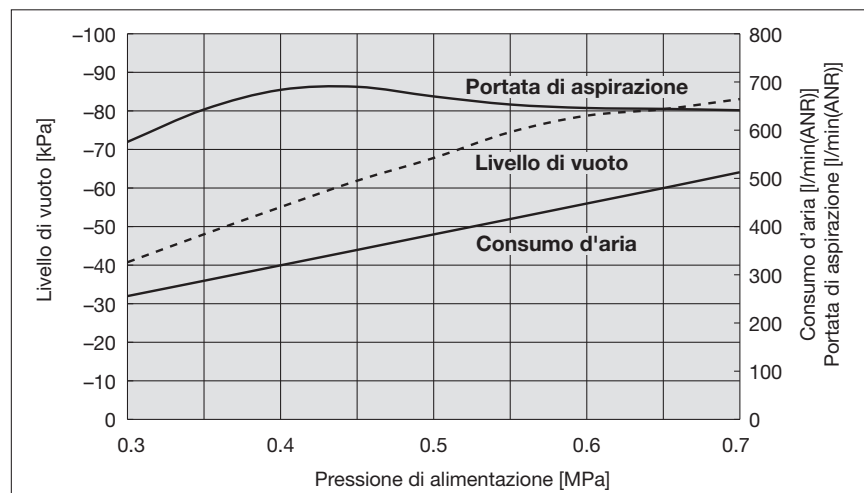
Caratteristiche di scarico dell'eiettore (valore orientativo)*1

*1 Misurate sulla base delle condizioni di prova di SMC e non garantite

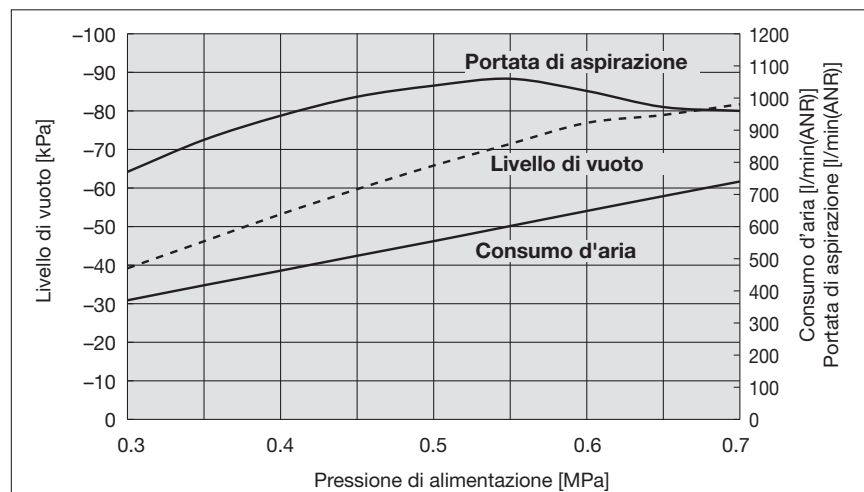
Numero di assiemi eiettore: 2



Numero di assiemi eiettore: 4

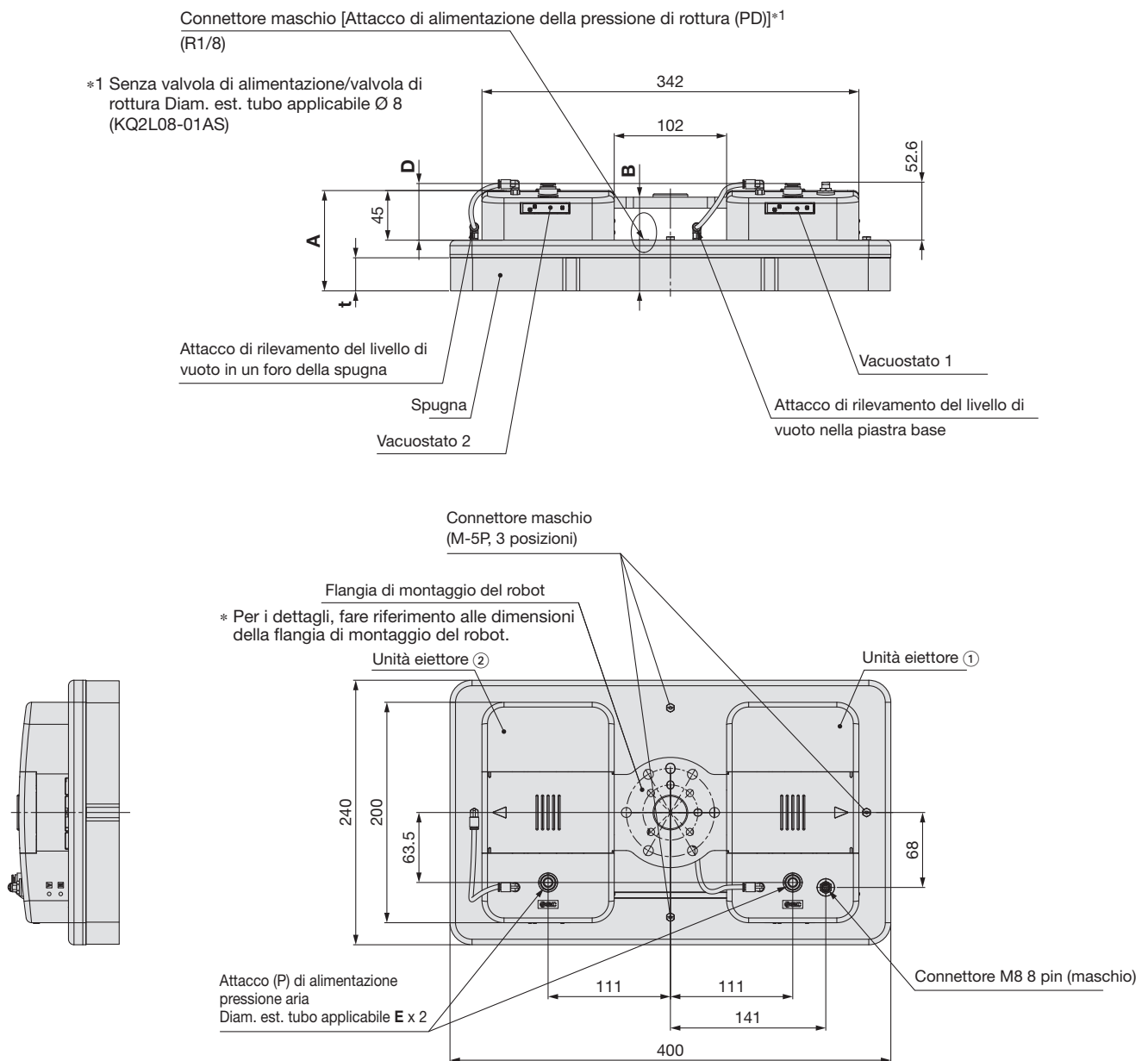


Numero di assiemi eiettore: 6



Dimensioni

Flangia di montaggio del robot: tipo base

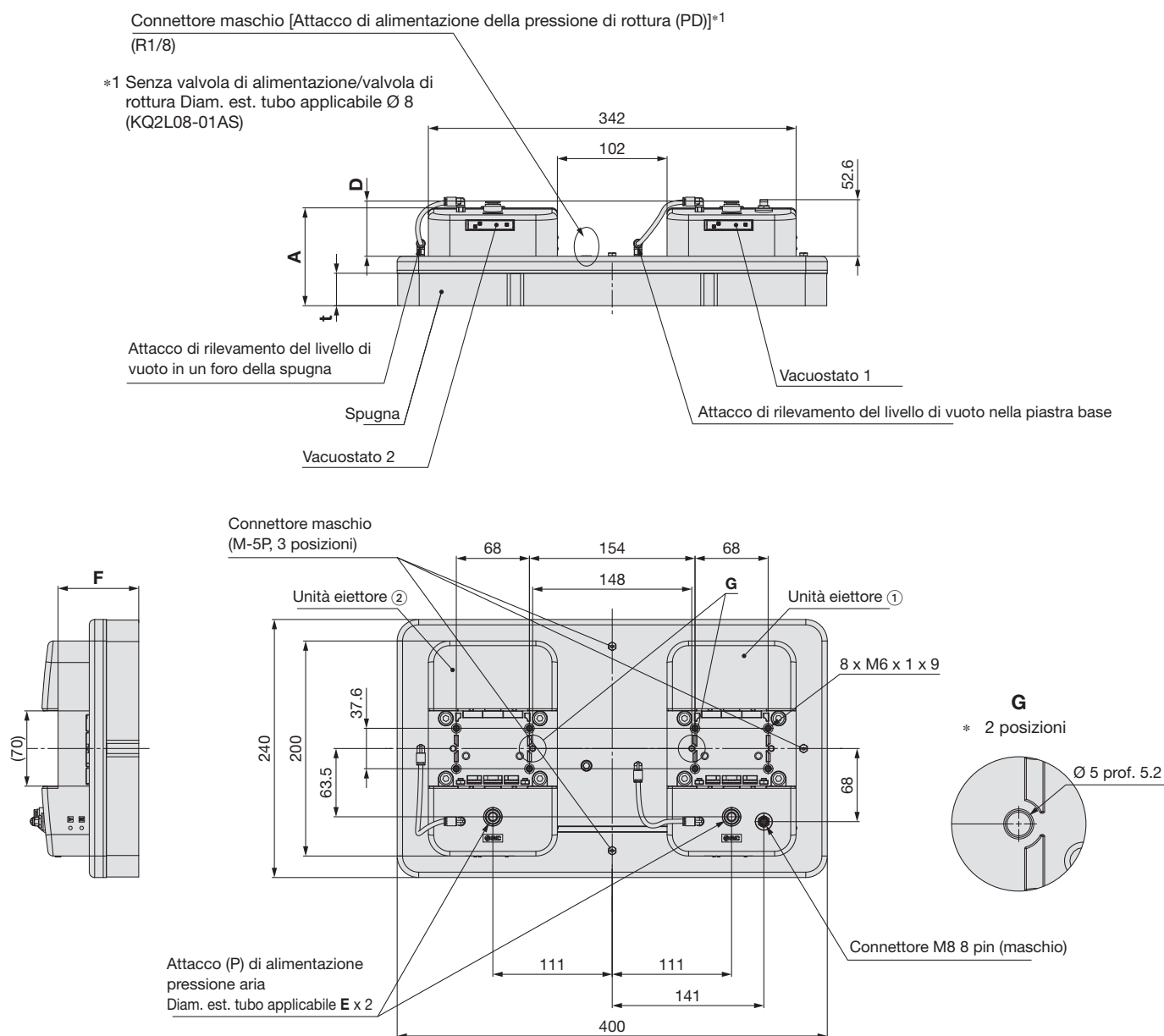


Codice	t	A	B
ZGS□□-400240A□□-□□□□	20	81	75
ZGS□□-400240B□□-□□□□	30	91	85

Codice	D	E
ZGS□□-400240□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-400240□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-400240□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-400240□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Dimensioni

Senza flangia di montaggio del robot

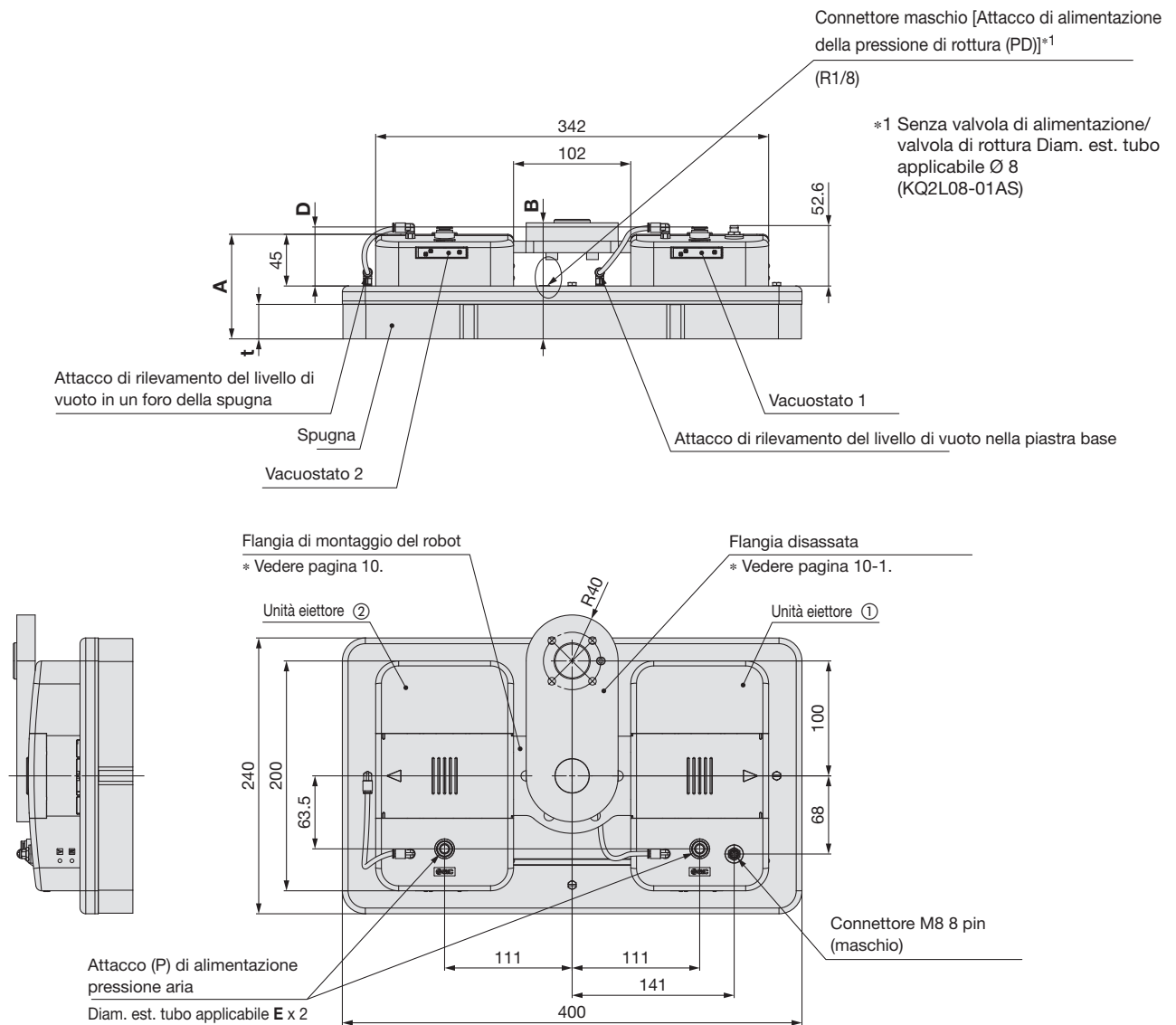


Codice	t	A	F
ZGS□□-400240A□□-□□□□	20	81	65
ZGS□□-400240B□□-□□□□	30	91	75

Codice	D	E
ZGS□□-400240□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-400240□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-400240□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-400240□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Dimensioni

Flangia di montaggio del robot: Tipo base + Flangia disassata

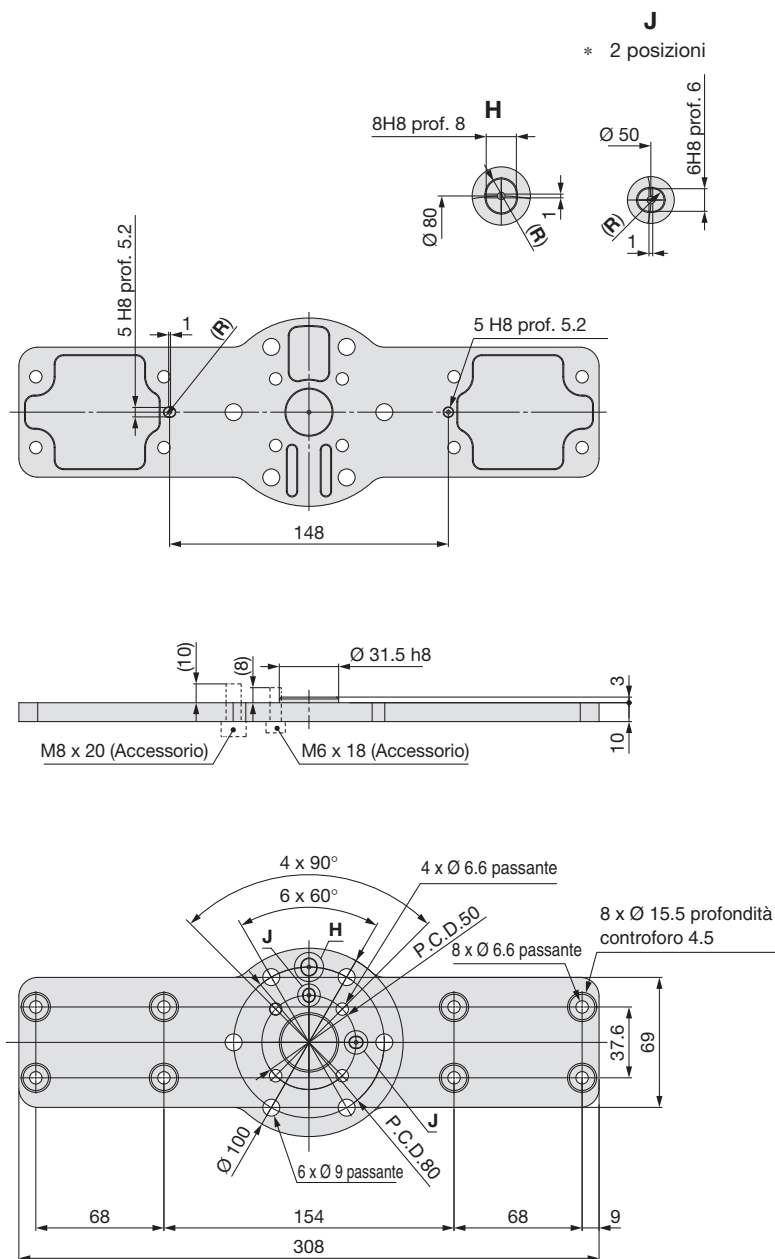


Codice	t	A	B
ZGS021N□-400240A□□-□□2□	20	81	91
ZGS021N□-400240B□□-□□2□	30	91	101

Codice	D	E
ZGS021N□-400240□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS021N□-400240□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS021N□-400240□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS021N□-400240□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

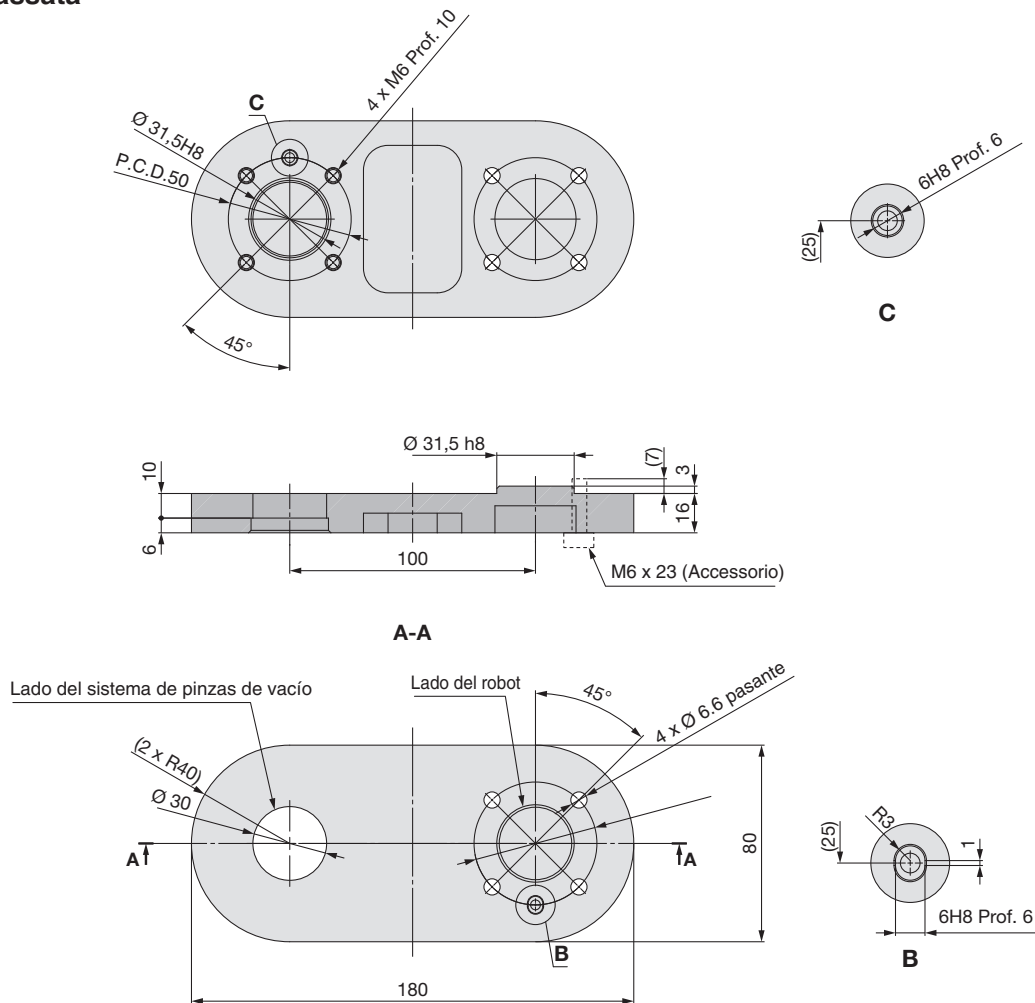
Dimensioni

Flangia di montaggio del robot



Dimensioni

Flangia disassata



Sistema di presa con vuoto (Tipo con spugna)

Serie ZGS

Dimensioni della spugna: 300 mm x 180 mm, 200 mm x 120 mm



RoHS

Codici di ordinazione

ZGS **NP** **K** - **300180** **B** **S** **2** - **R** **Y** **1** **C8**

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10

1 Robot compatibile

Simbolo		Produttore del robot	Modello supportato	Uscita del sensore	Polarità della valvola
Simbolo di identificazione	Tipo di uscita				
N	P	—	Uso generico	PNP	–COM
	N			NPN	+COM
	H			Compatibile con IO-Link	
011	P	UNIVERSAL ROBOT	UR3e	PNP	–COM
			UR5e		
			UR10e		
			UR16e		
012			UR20		
021	N	OMRON/ TECHMAN ROBOT	TM5(S)	NPN	+COM
			TM7S		
			TM12(S)		
			TM14(S)		
			TM16		
			TM20		
			TM25S		
043	P	YASKAWA Electric	MOTOMAN-HC10(S)DTP	PNP	–COM
	MOTOMAN-HC20(S)DTP				
	N		MOTOMAN-HC10(S)DTP	NPN	+COM
			MOTOMAN-HC20(S)DTP		
051	P	FANUC	CRX-5iA	PNP	–COM
			CRX-10iA(L)		
			CRX-20iA		
			CRX-25iA		

2 Valvola di alimentazione/rottura del vuoto

Simbolo	Valvola di alimentazione	Valvola di rottura
B	N.A.	N.C.
K	N.C.	N.C.
—	Nessuno	Nessuno

* Quando si seleziona "H" per il tipo con uscita robot compatibile, non è possibile selezionare "—".

7 Cavo con connettore per robot compatibile

Simbolo	Cavo con connettore per robot compatibile
—	Con cavo (per modelli compatibili)
R	Con cavo (fili liberi)
N	Senza cavo

* Quando si seleziona "Simbolo: N (P, N)" in 1 Robot compatibile, non è possibile selezionare "—": Con cavo (per modelli compatibili). Inoltre, quando si seleziona "NH" per il robot compatibile 1, è possibile selezionare solo "N" (senza cavo). (Per informazioni dettagliate sul cavo con connettore per i robot compatibili, vedere pagina 33).

8 Specifiche unità vacuostato

Simbolo	Unità vacuostato	Posizione di rilevamento della pressione
W	Con funzione di selezione unità	Pressione nella piastra base
X		Pressione in un foro della spugna
Y	Solo unità SI	Pressione nella piastra base
Z		Pressione in un foro della spugna

* In Giappone la nuova legge sulle misurazioni vieta l'uso del vacuostato con la funzione di selezione delle unità. (Per l'uso in Giappone, è possibile selezionare i simboli "Y" o "Z").

9 Flangia di montaggio del robot (Vedere pagine 34 e 36).

Simbolo	Flangia di montaggio robot*1
—	Senza flangia di montaggio del robot
1	Piastra utensile + Piastra principale
2	Flangia disassata*2
3	Solo piastra utensile*3

*1 Per il montaggio della pinza sul robot sono disponibili le seguenti due opzioni:
- Flangia disassata
- Piastra utensile + Piastra principale.

A seconda del robot supportato, viene fornita una flangia aggiuntiva. Per i dettagli, vedere le opzioni della flangia di montaggio del robot. Tenere presente che la forza di sollevamento può essere limitata quando si utilizzano la piastra utensile e la piastra principale. Per i dettagli, vedere la Guida alla scelta della piastra di aspirazione.

*2 Per il robot compatibile (021 (OMRON TECHMAN ROBOT)), sono disponibili due opzioni:
- (non è richiesta la flangia) e 2.

*3 3: La piastra utensile è disponibile solo per gli utenti che hanno già la piastra principale (ZGS-PL3-7-A).

10 Attacco (P) di alimentazione pressione aria

Simbolo	Attacco (P) di alimentazione pressione aria	
C8	mm	Raccordo istantaneo Ø 8
C10	mm	Raccordo istantaneo Ø 10
N9	Pollici	Raccordo istantaneo Ø 5/16"
N11	Pollici	Raccordo istantaneo Ø 3/8"

3 Dimensioni della spugna/4 Spugna/5 Piastra di aspirazione/6 Numero di assiemi eiettore

Simbolo	3 Dimensione della spugna	4 Spugna	5 Piastra di aspirazione	6 Numero di assiemi eiettore
		Spessore (numero di fori)		
300180AS1	300180: 300 mm x 180 mm	A: 20 mm (39 fori)	S:	1: 1 pz.
300180AS2			Tipo con valvola autoescludente per vuoto	2: 2 pz.
300180AS3				3: 3 pz.
300180AM1			M:	1: 1 pz.
300180AM2			Tipo con orifizio fisso	2: 2 pz.
300180AM3				3: 3 pz.
300180BS1		B: 30 mm (39 fori)	S:	1: 1 pz.
300180BS2			Tipo con valvola autoescludente per vuoto	2: 2 pz.
300180BS3				3: 3 pz.
300180BM1			M:	1: 1 pz.
300180BM2			Tipo con orifizio fisso	2: 2 pz.
300180BM3				3: 3 pz.
200120AS1	200120: 200 mm x 120 mm	A: 20 mm (22 fori)	S:	1: 1 pz.
200120AS2			Tipo con valvola autoescludente per vuoto	2: 2 pz.
200120AM1			M:	1: 1 pz.
200120AM2			Tipo con orifizio fisso	2: 2 pz.
200120BS1		B: 30 mm (22 fori)	S:	1: 1 pz.
200120BS2			Tipo con valvola autoescludente per vuoto	2: 2 pz.
200120BM1			M:	1: 1 pz.
200120BM2			Tipo con orifizio fisso	2: 2 pz.

* Il tipo con valvola autoescludente per vuoto è dotato di uno stopper, mentre il tipo con orifizio fisso è privo di stopper.

Specifiche del sistema di presa con vuoto



Numero di assiemi eiettore		1	2	3
Fluido		Aria		
Campo della pressione d'esercizio [MPa]		da 0.3 a 0.7		
Campo della temperatura d'esercizio [°C]		da 5 a 50		
Pressione di alimentazione standard [MPa]		0.45		
Livello di vuoto max. [kPa]		-63	-62	-60
Consumo d'aria [l/min (ANR)]		92	177	257
Peso [kg]	Dimensioni 300 x 180*1	1.8		
	Dimensioni 200 x 120*2	1.3		—
Tensione di alimentazione [V]		24 VDC ±10 %		
Assorbimento [W]		1.4		
Valvola di alimentazione/rottura vuoto		Equivalente a JSY3140-5MOZ-□		
Vacuostato		Equivalente a ZSE10-00-□		

*1 Per ZGSNPK-300180AM3-RY1C8

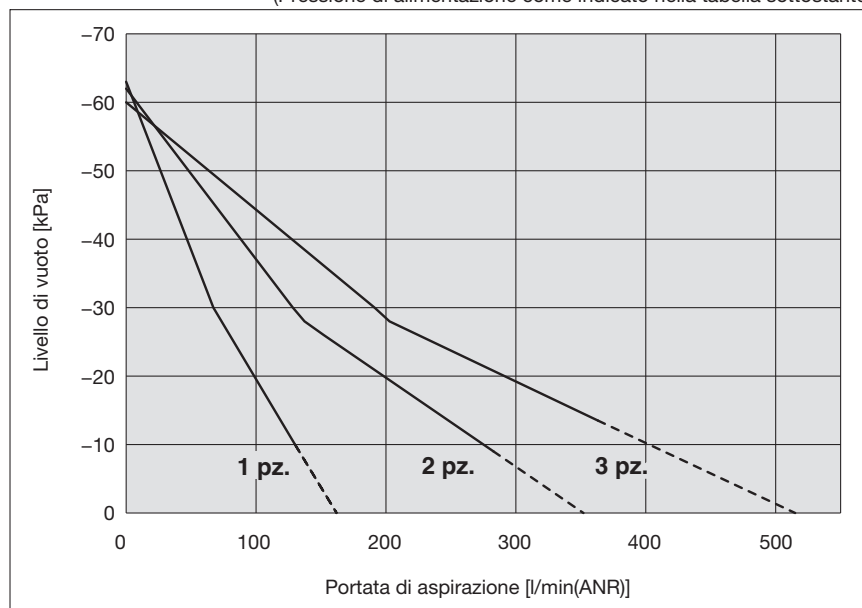
*2 Per ZGSNPK-200120AM2-RY1C8

Per le specifiche della valvola di alimentazione e della valvola di rottura, consultare il **catalogo web** della serie JSY3000.

Per le specifiche del vacuostato, consultare il **catalogo web** della serie ZSE10.

Caratteristiche della portata dell'eiettore (valore di riferimento)*1

(Pressione di alimentazione come indicato nella tabella sottostante)



*1 Le portate di aspirazione sono misurate sulla base delle condizioni di prova di SMC e non sono garantite. Le linee tratteggiate e i valori tra parentesi nella tabella seguente sono stime basate su valori misurati.

Portata di aspirazione per ogni numero di assiemi eiettore

Numero di assiemi eiettore	Pressione di alimentazione [MPa]	Portata di aspirazione [l/min (ANR)] per ogni livello di vuoto [kPa]					
		0	-10	-20	-30	-40	-50
1 pz.	0.45	(162)	130	99	67	47	26
2 pz.		(352)	275	198	128	88	48
3 pz.		(515)	(407)	292	191	127	63

Rumore dello scarico (valore di riferimento)

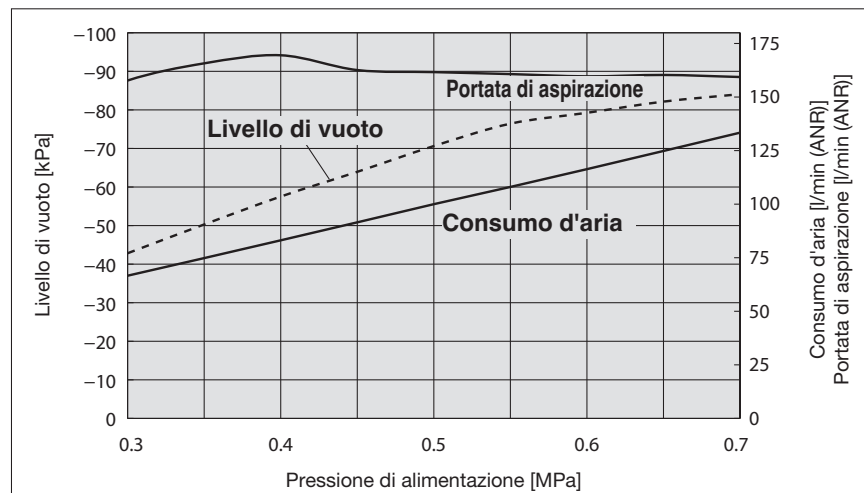
Rumore dello scarico [dB(A)]	Dimensioni 300 x 180	64
	Dimensioni 200 x 120	60

* Valori reali basati sulle condizioni di misurazione di SMC (valori non garantiti)

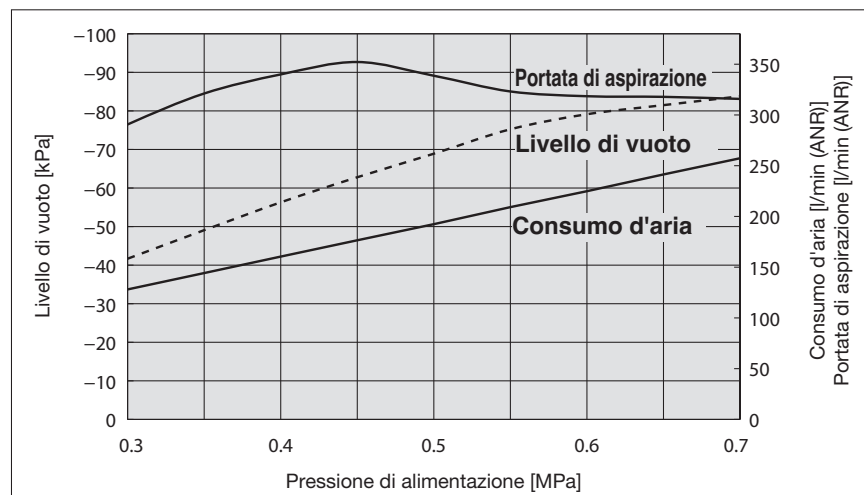
Caratteristiche di scarico dell'eiettore (valore di riferimento)*1

*1 Misurate sulla base delle condizioni di prova di SMC e non garantite

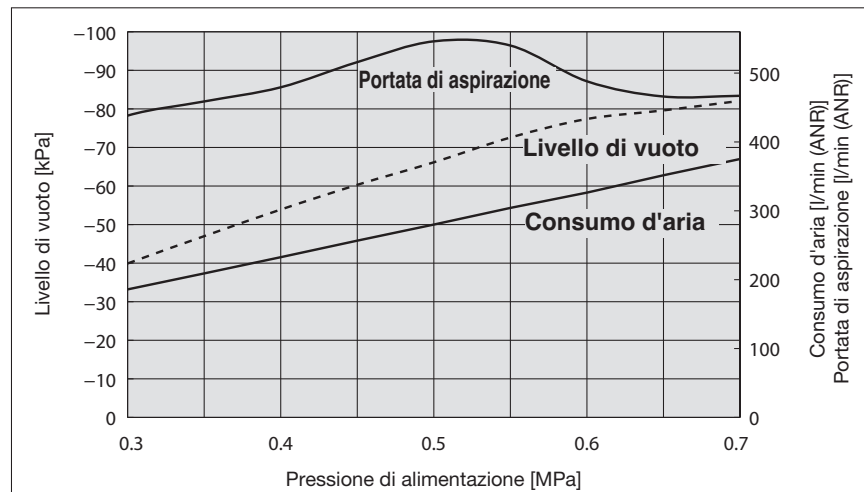
Numero di assiemi eiettore: 1



Numero di assiemi eiettore: 2



Numero di assiemi eiettore: 3



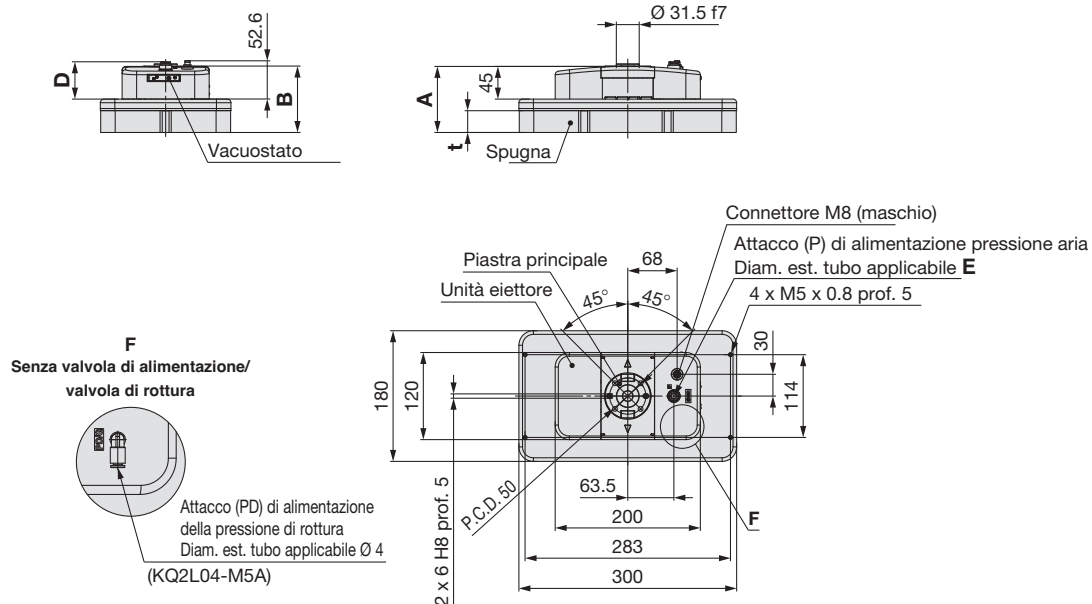
Dimensioni: 300 mm x 180 mm

Flangia di montaggio robot: piastra utensile + piastra principale

Robot compatibile: NP/NN/NH (uso generico)

011P (UNIVERSAL ROBOTS)

051P (FANUC)

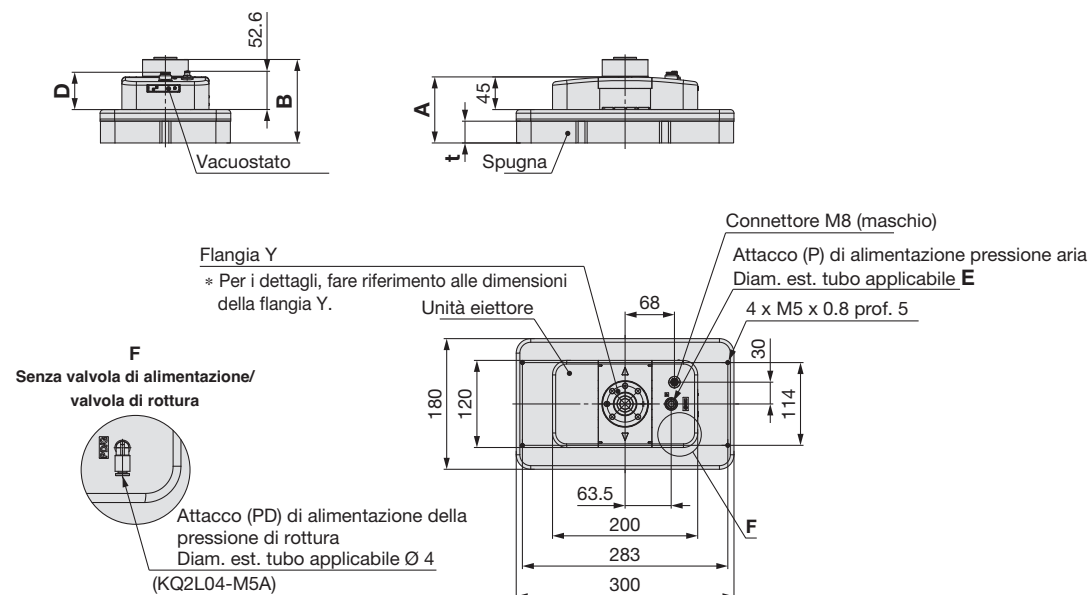


Codice	t	A	B
ZGS□□-300180A□□-□□1□	20	81	81.5
ZGS□□-300180B□□-□□1□	30	91	91.5

Codice	D	E
ZGS□□-300180□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-300180□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-300180□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-300180□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Flangia di montaggio robot: piastra utensile + piastra principale + flangia Y

Robot compatibile: 043P/043N (YASKAWA Electric)

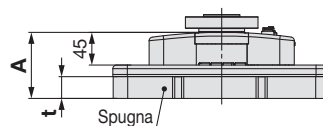
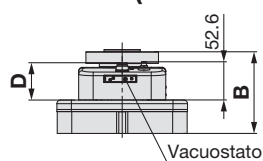


Codice	t	A	B
ZGS043(P/N)□-300180A□□-□□1□	20	81	105
ZGS043(P/N)□-300180B□□-□□1□	30	91	115

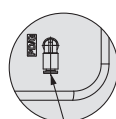
Codice	D	E
ZGS□□-300180□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-300180□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-300180□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-300180□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Dimensioni: 300 mm x 180 mm

Flangia di montaggio robot: piastra utensile + piastra principale + flangia U
Robot compatibile: 012P (UNIVERSAL ROBOTS UR20)



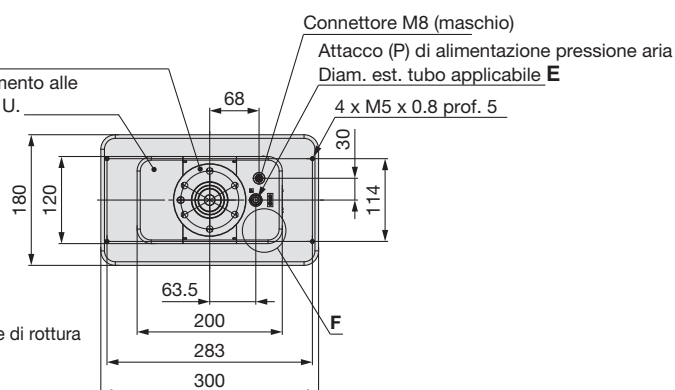
F
 Senza valvola di alimentazione/
 valvola di rottura



Attacco (PD) di alimentazione della pressione di rottura
 Diam. est. tubo applicabile Ø 4
 (KQ2L04-M5A)

Flangia U

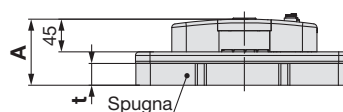
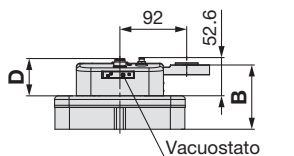
* Per i dettagli, fare riferimento alle
 dimensioni della flangia U.



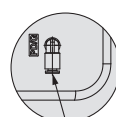
Codice	t	A	B
ZGS012P-300180A-1	20	81	102.5
ZGS012P-300180B-1	30	91	112.5

Codice	D	E
ZGS-300180-C8	51.4	Ø 8
ZGS-300180-C10	52	Ø 10
ZGS-300180-N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS-300180-N11	51.9	Ø 3/8"

Flangia di montaggio del robot: flangia disassata
Robot compatibile: NP/NN/NH (uso generico)
011P (UNIVERSAL ROBOTS)
051P (FANUC)
021N (OMRON/TECHMAN ROBOT)



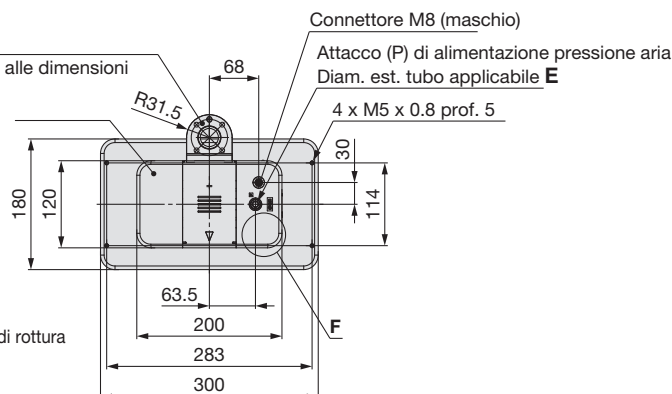
F
 Senza valvola di alimentazione/
 valvola di rottura



Attacco (PD) di alimentazione della pressione di rottura
 Diam. est. tubo applicabile Ø 4
 (KQ2L04-M5A)

Flangia disassata

* Per i dettagli, fare riferimento alle dimensioni
 della flangia disassata.

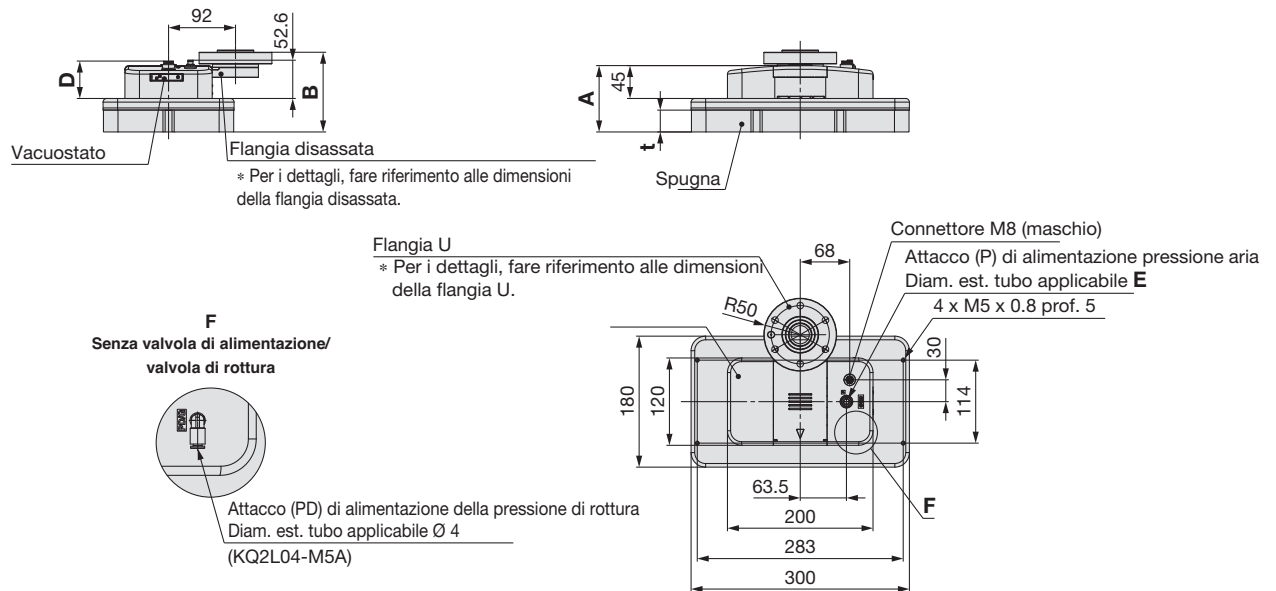


Codice	t	A	B
ZGS-300180A-2	20	81	78.5
ZGS-300180B-2	30	91	88.5

Codice	D	E
ZGS-300180-C8	51.4	Ø 8
ZGS-300180-C10	52	Ø 10
ZGS-300180-N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS-300180-N11	51.9	Ø 3/8"

Dimensioni: 300 mm x 180 mm

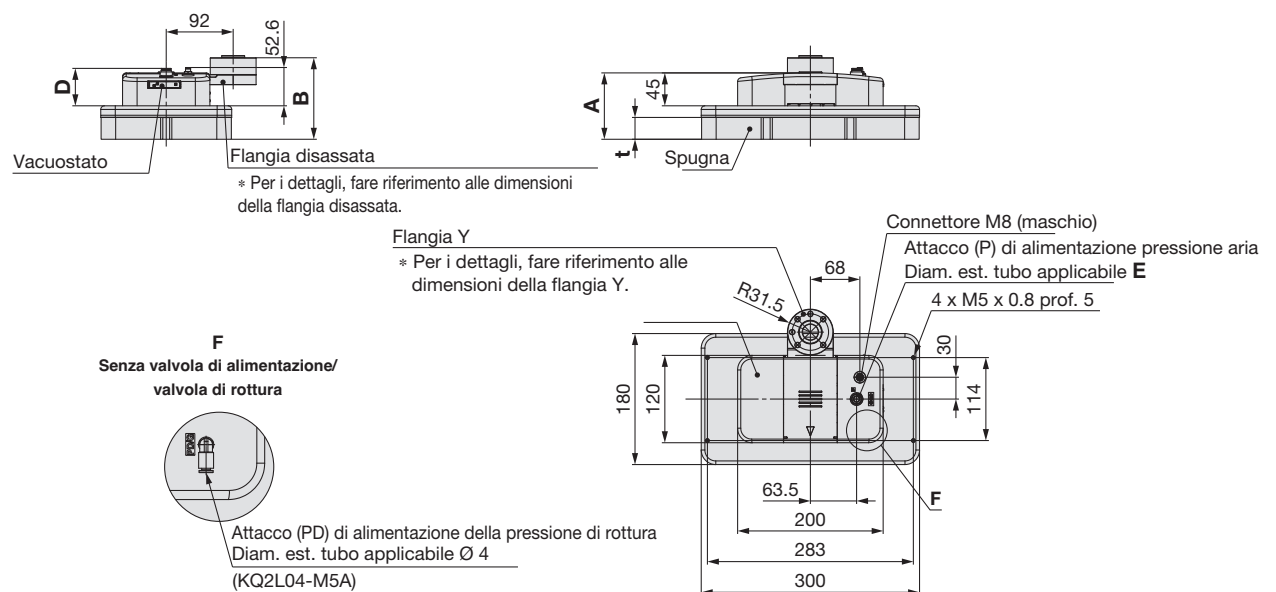
Flangia di montaggio del robot: flangia disassata + flangia U
Robot compatibile: 012P (UNIVERSAL ROBOTS UR20)



Codice	t	A	B
ZGS012P□-300180A□□-□□2□	20	81	99.5
ZGS012P□-300180B□□-□□2□	30	91	109.5

Codice	D	E
ZGS□□-300180□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-300180□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-300180□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-300180□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Flangia di montaggio del robot: flangia disassata + flangia Y
Robot compatibile: 043P/043N (YASKAWA Electric)

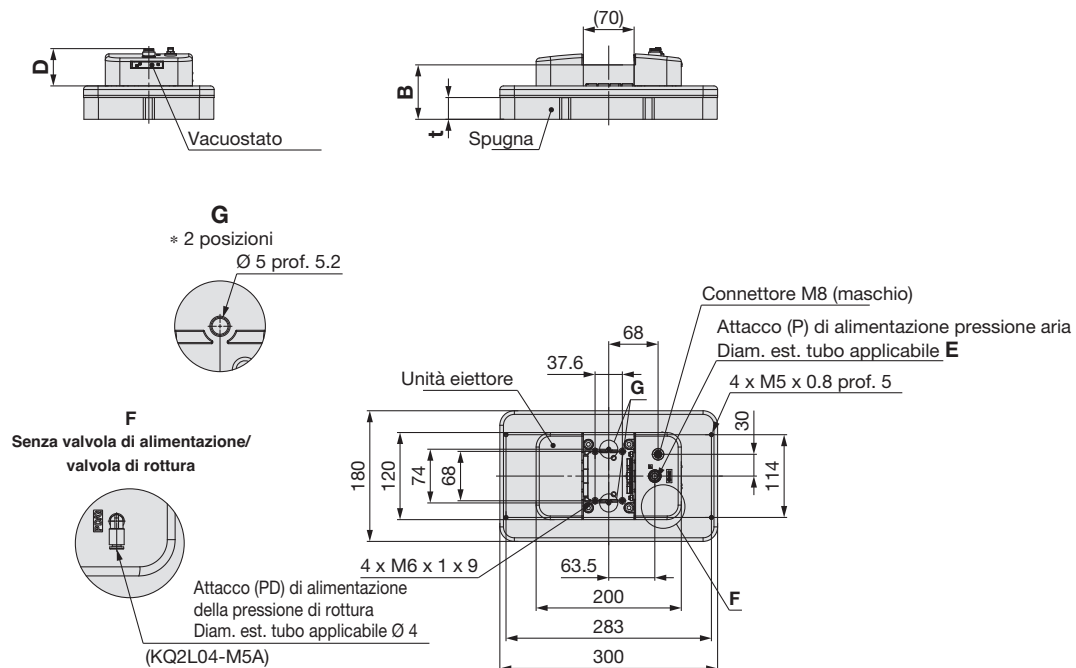


Codice	t	A	B
ZGS043(P/N)□-300180A□□-□□2□	20	81	102
ZGS043(P/N)□-300180B□□-□□2□	30	91	112

Codice	D	E
ZGS□□-300180□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-300180□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-300180□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-300180□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Dimensioni: 300 mm x 180 mm

Senza flangia di montaggio del robot



Codice	t	B
ZGS□□-300180A□□-□□□	20	65
ZGS□□-300180B□□-□□□	30	75

Codice	D	E
ZGS□□-300180□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-300180□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-300180□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-300180□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

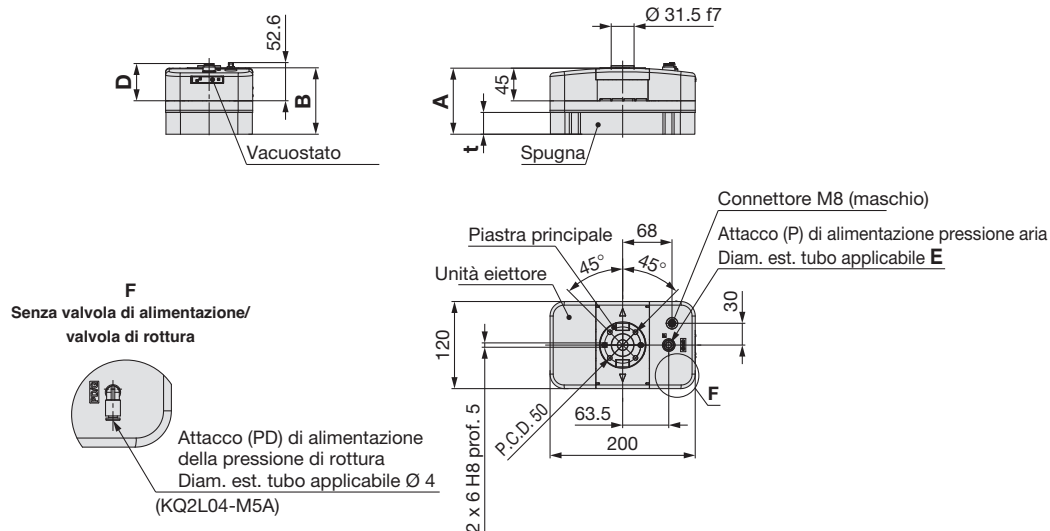
Dimensioni: 200 mm x 120 mm

Flangia di montaggio robot: piastra utensile + piastra principale

Robot compatibile: NP/NN/NH (uso generico)

011P (UNIVERSAL ROBOTS)

051P (FANUC)

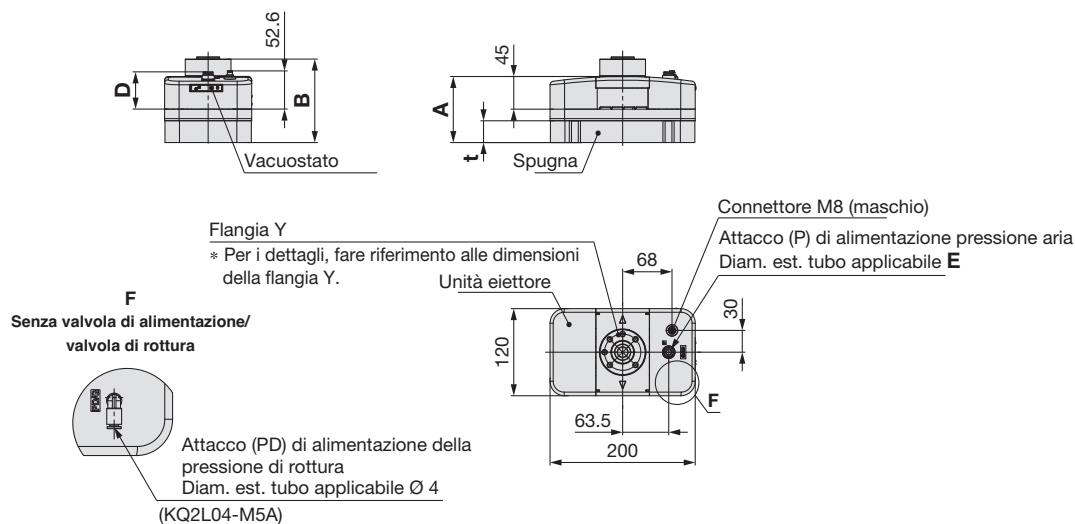


Codice	t	A	B
ZGS□□-200120A□□-□□1□	20	81	81.5
ZGS□□-200120B□□-□□1□	30	91	91.5

Codice	D	E
ZGS□□-200120□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-200120□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-200120□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-200120□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Flangia di montaggio robot: piastra utensile + piastra principale + flangia Y

Robot compatibile: 043P/043N (YASKAWA Electric)

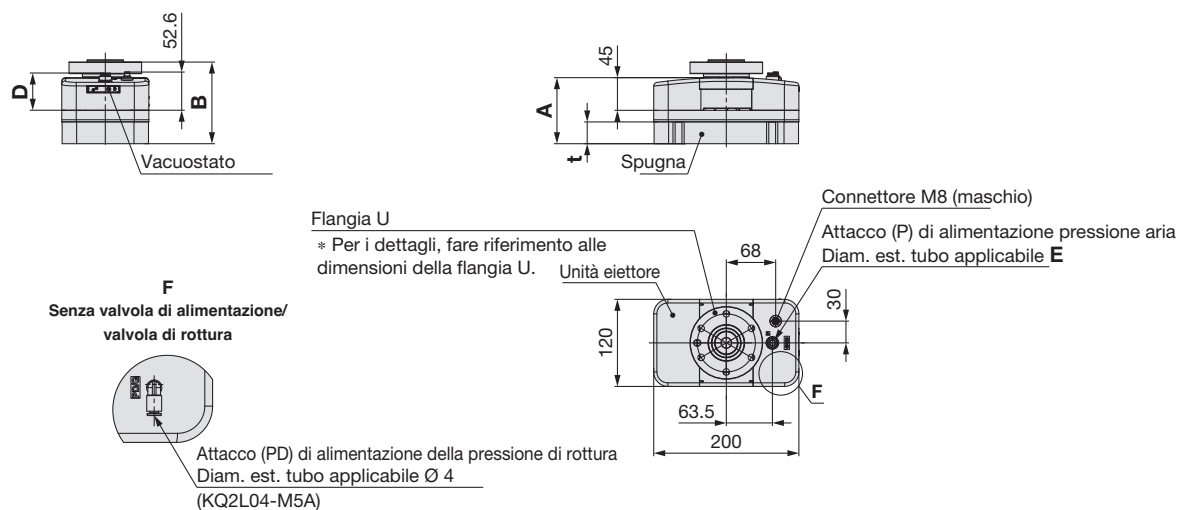


Codice	t	A	B
ZGS043(P/N)□-200120A□□-□□1□	20	81	105
ZGS043(P/N)□-200120B□□-□□1□	30	91	115

Codice	D	E
ZGS□□-200120□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-200120□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-200120□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-200120□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Dimensioni: 200 mm x 120 mm

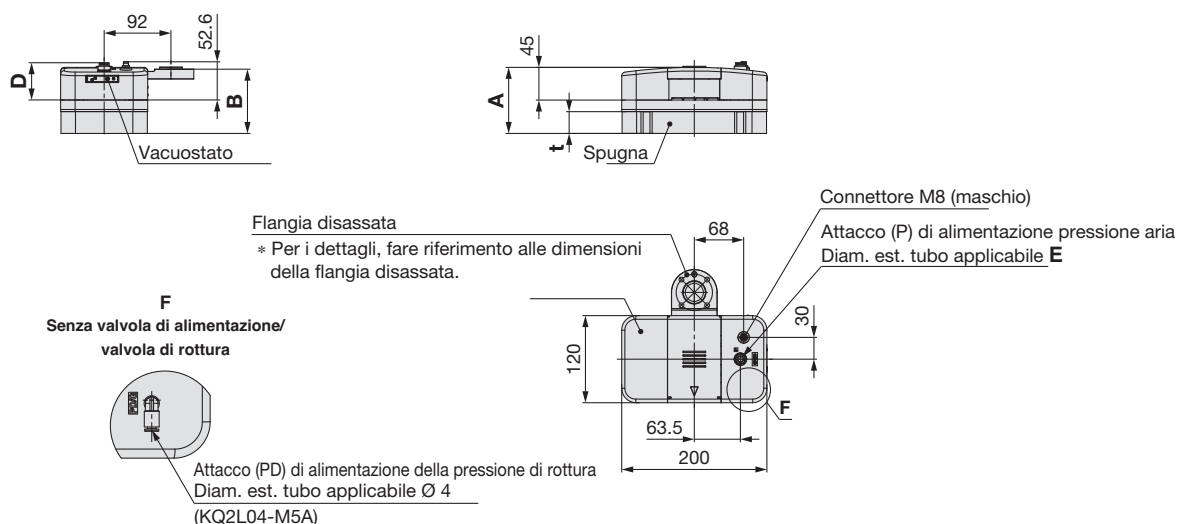
Flangia di montaggio robot: piastra utensile + piastra principale + flangia U
Robot compatibile: 012P (UNIVERSAL ROBOTS UR20)



Codice	t	A	B
ZGS012P-200120A-001	20	81	102.5
ZGS012P-200120B-001	30	91	112.5

Codice	D	E
ZGS-200120-C8	51.4	Ø 8
ZGS-200120-C10	52	Ø 10
ZGS-200120-N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS-200120-N11	51.9	Ø 3/8"

Flangia di montaggio del robot: flangia disassata
Robot compatibile: NP/NN/NH (uso generico)
011P (UNIVERSAL ROBOTS)
051P (FANUC)
021N (OMRON/TECHMAN ROBOT)



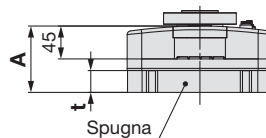
Codice	t	A	B
ZGS-200120A-002	20	81	78.5
ZGS-200120B-002	30	91	88.5

Codice	D	E
ZGS-200120-C8	51.4	Ø 8
ZGS-200120-C10	52	Ø 10
ZGS-200120-N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS-200120-N11	51.9	Ø 3/8"

Dimensioni: 200 mm x 120 mm

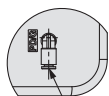
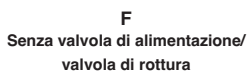
Flangia di montaggio del robot: flangia disassata + flangia U

Robot compatibile: 012P (UNIVERSAL ROBOTS UR20)

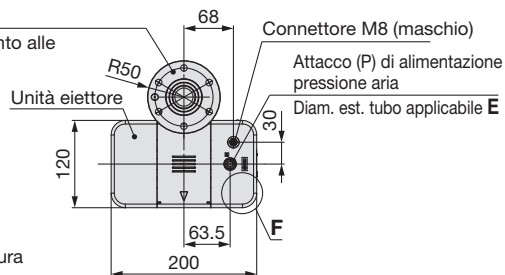


Flangia U

* Per i dettagli, fare riferimento alle dimensioni della flangia U.



Attacco (PD) di alimentazione della pressione di rottura
Diam. est. tubo applicabile Ø 4
(KQ2L04-M5A)

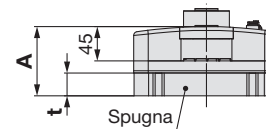


Codice	t	A	B
ZGS012P□-200120A□□-□□2□	20	81	99.5
ZGS012P□-200120B□□-□□2□	30	91	109.5

Codice	D	E
ZGS□□-200120□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-200120□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-200120□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-200120□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

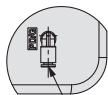
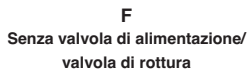
Flangia di montaggio del robot: flangia disassata + flangia Y

Robot compatibile: 043P/043N (YASKAWA Electric)

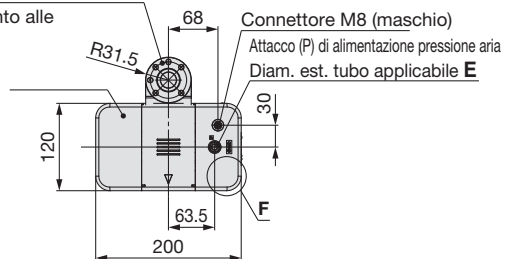


Flangia Y

* Per i dettagli, fare riferimento alle dimensioni della flangia Y.



Attacco (PD) di alimentazione della pressione di rottura
Diam. est. tubo applicabile Ø 4
(KQ2L04-M5A)

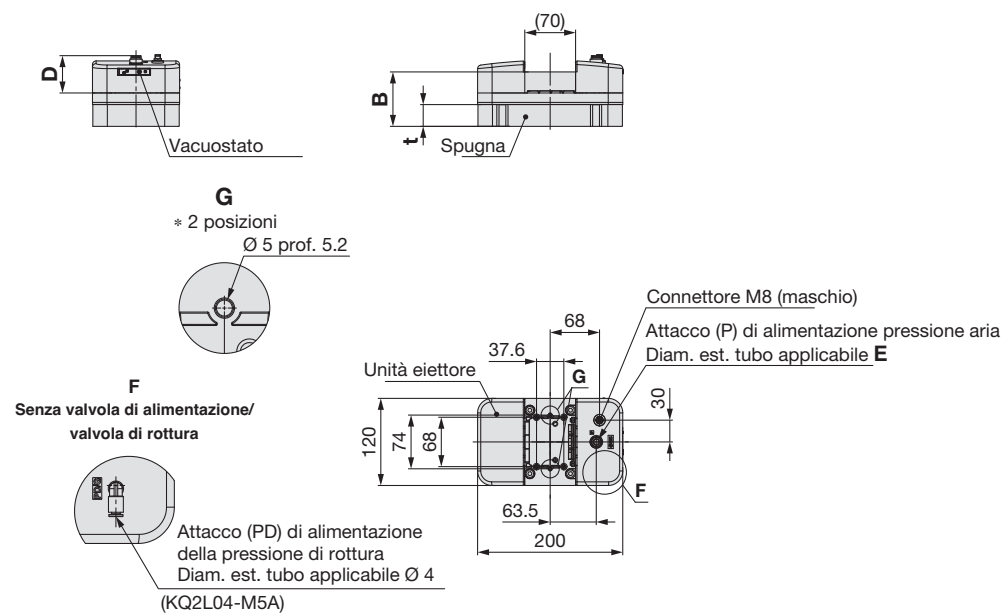


Codice	t	A	B
ZGS043(P/N)□-200120A□□-□□2□	20	81	102
ZGS043(P/N)□-200120B□□-□□2□	30	91	112

Codice	D	E
ZGS□□-200120□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-200120□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-200120□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-200120□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Dimensioni: 200 mm x 120 mm

Senza flangia di montaggio del robot



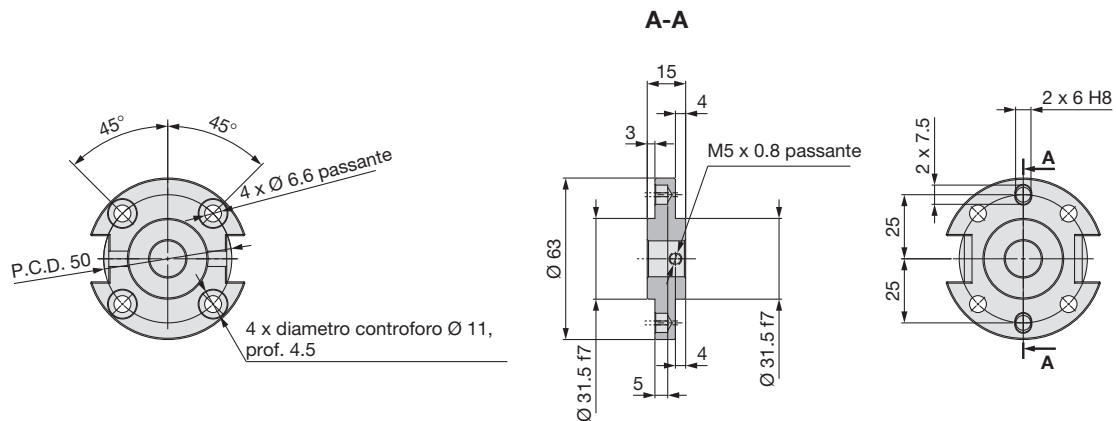
Codice	t	B
ZGS□□-200120A□□-□□□	20	65
ZGS□□-200120B□□-□□□	30	75

Codice	D	E
ZGS□□-200120□□□-□□□C8	51.4	Ø 8
ZGS□□-200120□□□-□□□C10	52	Ø 10
ZGS□□-200120□□□-□□□N9	51.4	Ø 5/16"
ZGS□□-200120□□□-□□□N11	51.9	Ø 3/8"

Dimensioni

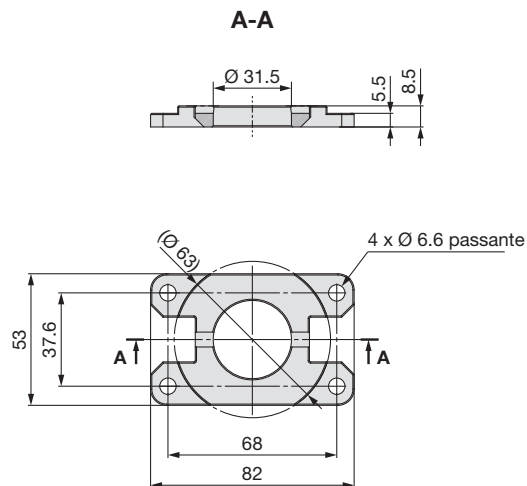
Piastra principale

Robot compatibile: NP/NN/NH (uso generico)
 011P/012P (UNIVERSAL ROBOTS)
 043P/043N (YASKAWA Electric)
 051P (FANUC)



Piastra utensile

Robot compatibile: NP/NN/NH (uso generico)
 011P/012P (UNIVERSAL ROBOTS)
 043P/043N (YASKAWA Electric)
 051P (FANUC)



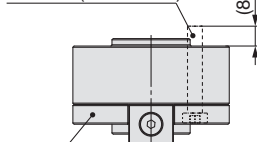
Dimensioni

Flangia Y

Robot compatibile: 043P/043N (YASKAWA Electric)

Per il montaggio del prodotto

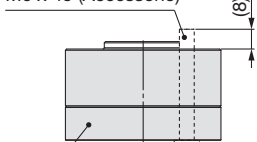
M6 x 35 (Accessorio)



Piastra principale (ordinare a parte).

Per il montaggio del prodotto

M6 x 45 (Accessorio)



Flangia disassata (ordinare a parte).

B
* 2 posizioni

Flangia U

Robot compatibile: 012P (UNIVERSAL ROBOTS UR20)

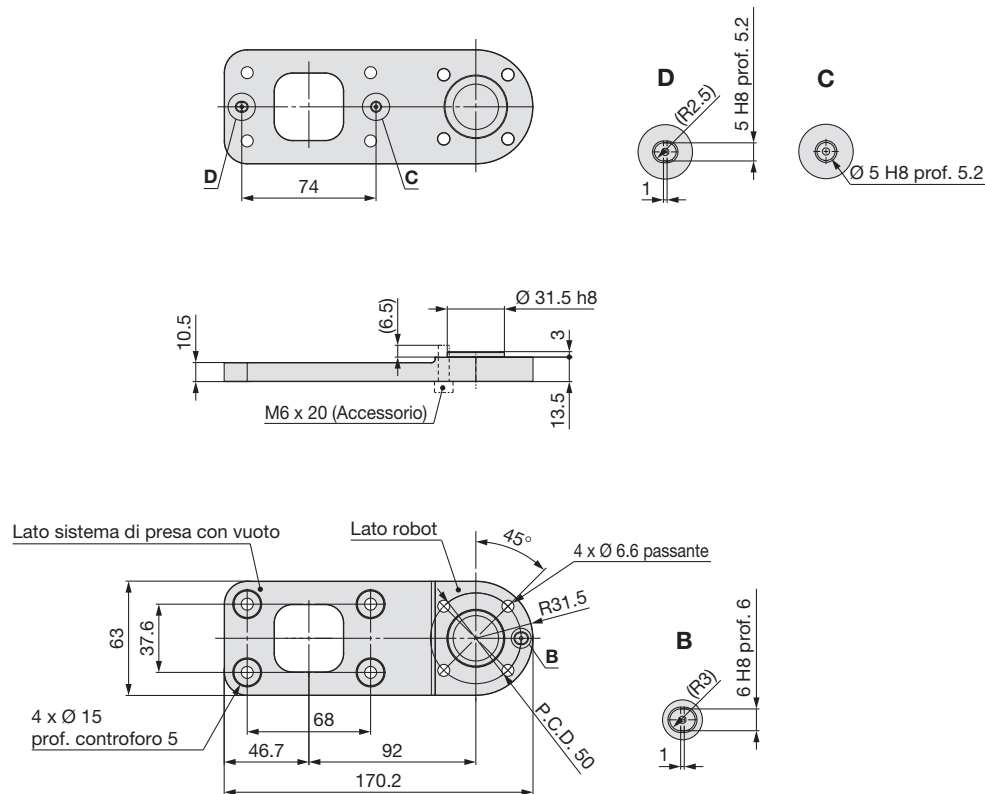
31

SMC

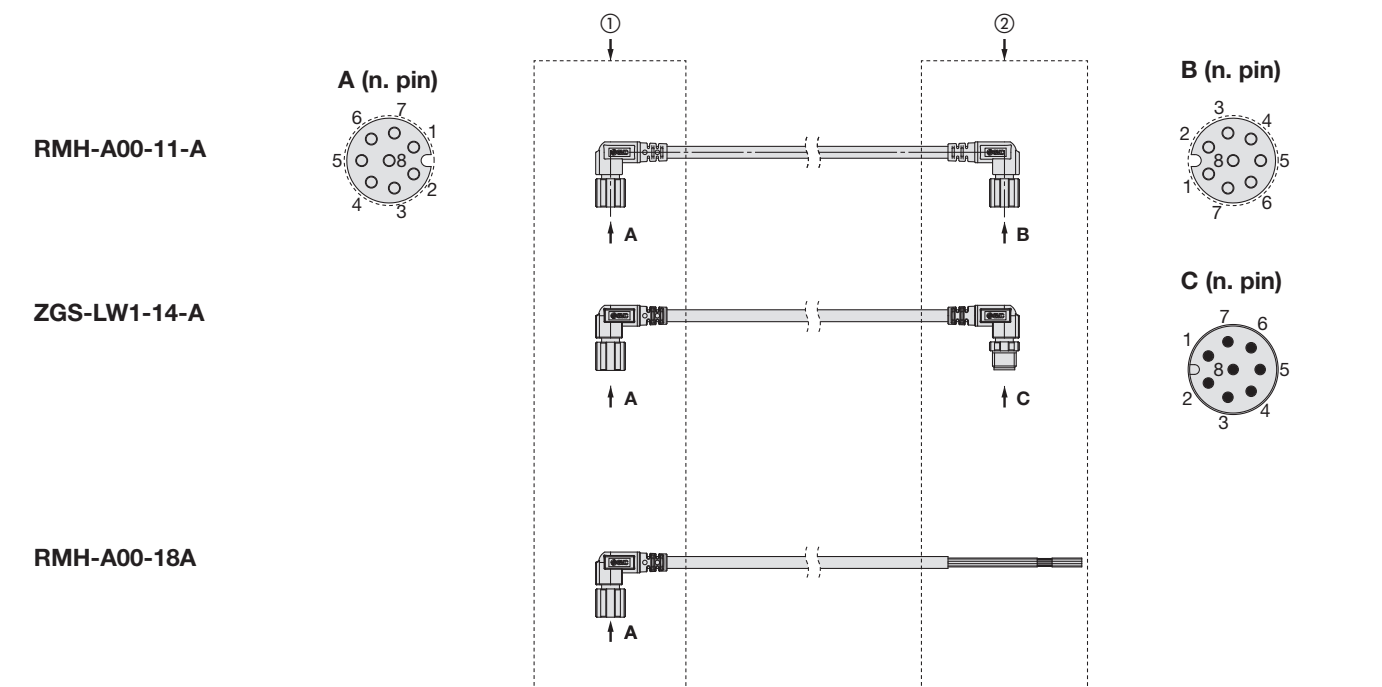
Dimensioni

Flangia disassata

Robot compatibile: 021N (OMRON/TECHMAN ROBOT)



Cavo con connettore per robot compatibile

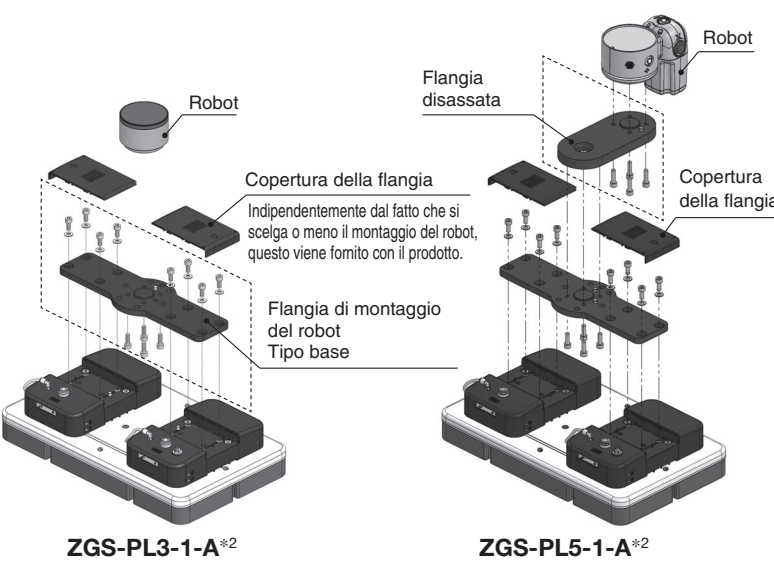


Simbolo	Produttore del robot	① Lato sistema di presa con vuoto	② Lato robot	Codice	Lunghezza cavo [mm]
011P	UNIVERSAL ROBOTS	Connettore 8 pin M8 (femmina)	Connettore 8 pin M8 (femmina)	RMH-A00-11-A	220
012P*1					
043P	YASKAWA Electric		Connettore 8 pin M8 (femmina)	RMH-A00-11-A	220
043N					
051P	FANUC		Filo conduttore	RMH-A00-18A	3000
NP					
NN					
021N	OMRON/TECHMAN ROBOT		Connettore 8 pin M8 (maschio)	ZGS-LW1-14-A	300
NH	—	Connettore (femmina) M8 a 4 pin	Per i clienti già in possesso di un cavo M12, assicurarsi di preparare un connettore di conversione da M8 a M12.		

*1 Per UR20, utilizzare anche l'adattatore per il cavo dell'utensile fornito con il robot.

Flangia di montaggio del robot (Dimensioni della spugna: 400 mm x 240 mm)

	Descrizione	Quantità	Nota
ZGS-PL3-1-A Tipo base (conformità con ISO 9409-1-50-4-M6)	Flangia di montaggio del robot Tipo base	1	
	Perno cilindrico (Ø 6 x 10)	1	
	Vite a esagono incassato (M6 x 18)	4	Serraggio per robot e flangia del robot*1
	Perno cilindrico (Ø 8 x 15)	1	
	Vite a esagono incassato (M8 x 20)	6	Serraggio per robot e flangia del robot*1
	Perno cilindrico Ø 5 x 10)	2	
	Vite a esagono incassato (M6 x 14)	8	Serraggio per flangia del robot e unità eiettore
	Rondella piatta (M6)	8	
ZGS-PL5-1-A Flangia disassata	Flangia disassata	1	
	Perno cilindrico (Ø 6 x 10)	1	
	Vite a esagono incassato (M6 x 23)	4	Serraggio per robot e flangia offset*1



*1 Selezionare l'opzione più adatta al robot da utilizzare.

Flangia di montaggio del robot (dimensioni della spugna: 300 mm x 180 mm, 200 mm x 120 mm)

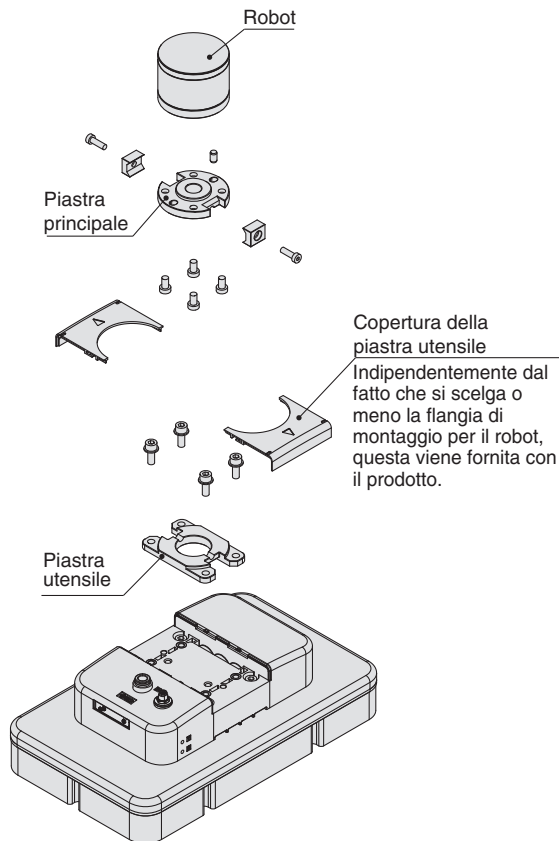
Piastra utensile + Piastra principale

Robot compatibile:

NP/NN/NH (uso generico)

011P (UNIVERSAL ROBOTS)

051P (FANUC)



	Descrizione	Qtà.	Nota
ZGS-PL3-7-A Piastra principale	Piastra principale	1	
	Bloccaggio	2	
	Vite a esagono incassato sottile (M5 x 25)	2	Per fissare il bloccaggio
	Vite a esagono incassato sottile (M6 x 10)	4	Per fissare la piastra principale al robot
	Perno parallelo (6 x 10)	1	
ZGS-PL3-3-A Piastra utensile	Piastra utensile	1	
	Vite a esagono incassato (M6 x 16)	4	Per fissare la piastra utensile all'unità eiettore
	Rondella piatta (M6)	4	

Flangia disassata

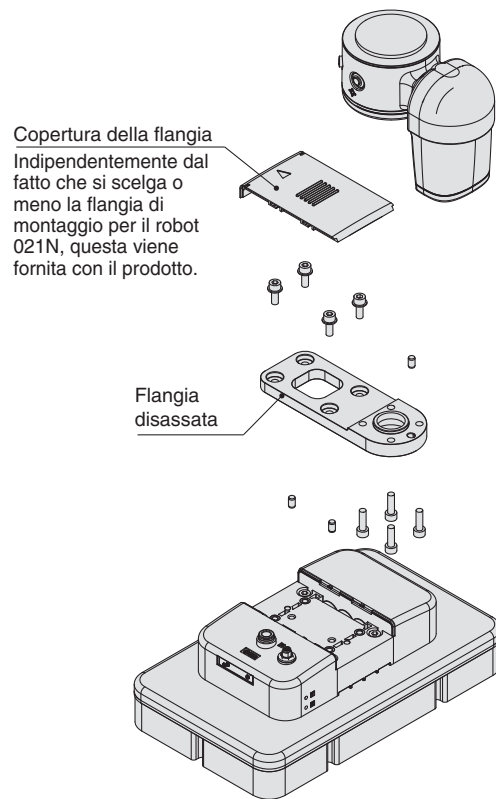
Robot compatibile:

NP/NN/NH (uso generico)

011P (UNIVERSAL ROBOTS)

051P (FANUC)

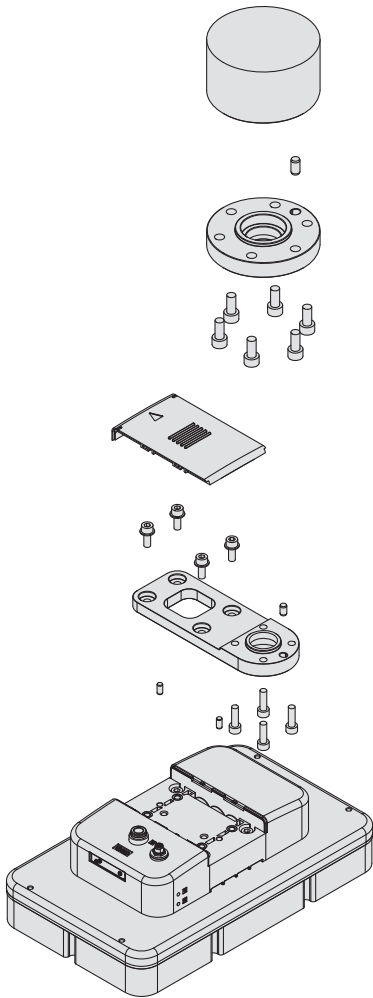
021N (OMRON/TECHMAN ROBOT)



	Descrizione	Qtà.	Nota
ZGS-PL3-4-A Flangia disassata	Flangia disassata	1	
	Vite a esagono incassato (M6 x 16)	4	Per fissare la flangia disassata all'unità eiettore
	Rondella piatta (M6)	4	
	Perno parallelo (5 x 10)	2	
	Perno parallelo (6 x 10)	1	Per fissare la flangia disassata al robot
	Vite a esagono incassato (M6 x 20)	4	

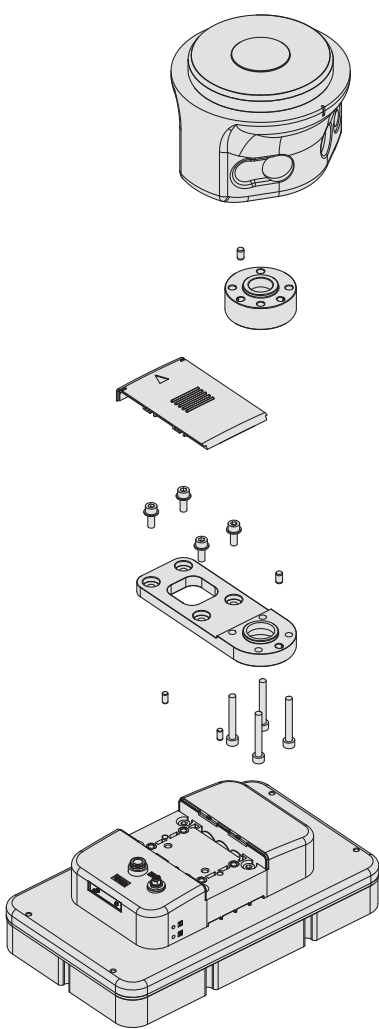
Flangia di montaggio del robot (dimensioni della spugna: 300 mm x 180 mm, 200 mm x 120 mm)

Flangia disassata
Robot compatibile:
012P (UNIVERSAL ROBOTS UR20)



	Descrizione	Qtà.	Nota
ZGS-PL3-5-A Flangia U	Flangia U	1	
	Vite a esagono incassato (M8 x 18)	6	Per fissare la flangia U al robot
	Perno parallelo (8 x 15)	1	
ZGS-PL3-4-A Flangia disassata	Flangia disassata	1	
	Vite a esagono incassato (M6 x 16)	4	Per fissare la flangia disassata all'unità eiettore
	Rondella piatta (M6)	4	
	Perno parallelo (5 x 10)	2	
	Perno parallelo (6 x 10)	1	Per fissare la flangia U alla flangia disassata
	Vite a esagono incassato (M6 x 20)	4	

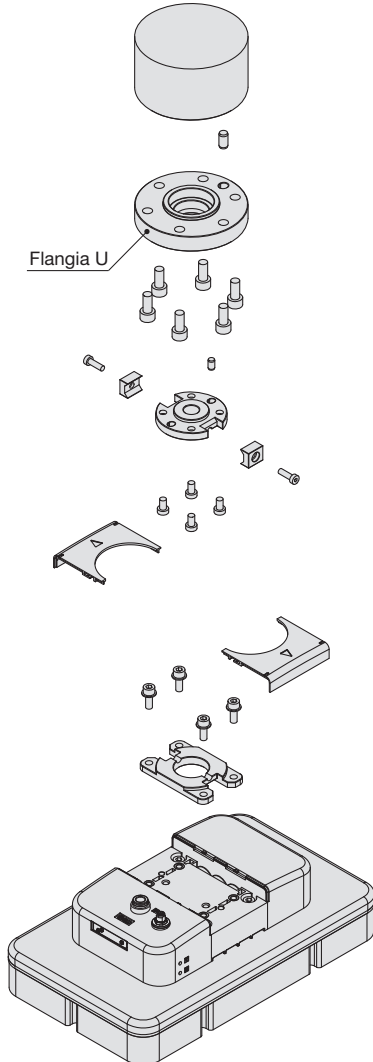
Flangia disassata
Robot compatibile:
043P/043N (YASKAWA Electric)



	Descrizione	Qtà.	Nota
ZGS-PL3-6-1-A Flangia Y	Flangia Y	1	
	Vite a esagono incassato (M6 x 45)	4	Per fissare la flangia Y + flangia disassata al robot
	Perno parallelo (6 x 10)	1	
ZGS-PL3-4-A Flangia disassata	Flangia disassata	1	
	Vite a esagono incassato (M6 x 16)	4	Per fissare la flangia disassata all'unità eiettore
	Rondella piatta (M6)	4	
	Perno parallelo (5 x 10)	2	
	Perno parallelo (6 x 10)	1	Per fissare la flangia Y alla flangia disassata
	Vite a esagono incassato (M6 x 20)	4	Fornita con il prodotto ma non utilizzata.

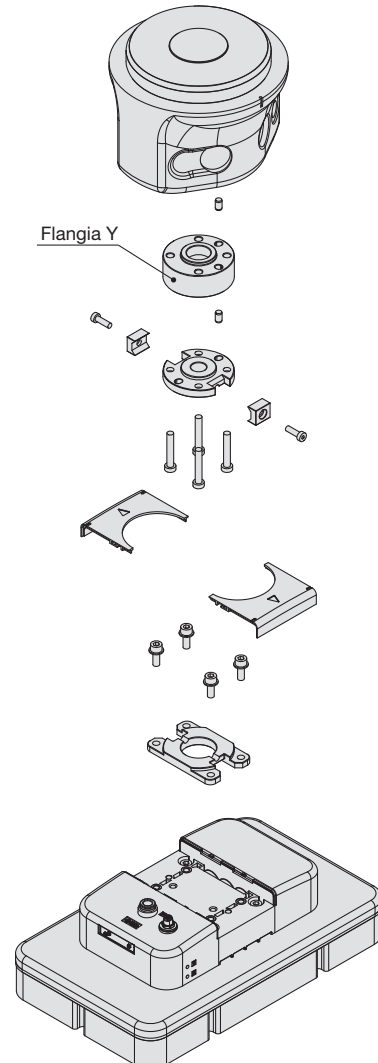
Flangia di montaggio del robot (dimensioni della spugna: 300 mm x 180 mm, 200 mm x 120 mm)

Piastra utensile + Piastra principale
Robot compatibile:
012P (UNIVERSAL ROBOTS UR20)



	Descrizione	Qtà.	Nota
ZGS-PL3-5-A Flangia U	Flangia U	1	
	Vite a esagono incassato (M8 x 18)	6	Per fissare la flangia U al robot
	Perno parallelo (8 x 15)	1	
ZGS-PL3-7-A Piastra principale	Piastra principale	1	
	Bloccaggio	2	
	Vite a esagono incassato sottile (M5 x 25)	2	Per fissare il bloccaggio
	Vite a esagono incassato sottile (M6 x 10)	4	Per fissare la piastra principale alla flangia U
	Perno parallelo (6 x 10)	1	
ZGS-PL3-3-A Piastra utensile	Piastra utensile	1	
	Vite a esagono incassato (M6 x 16)	4	Per fissare la piastra utensile all'unità eiettore
	Rondella piatta (M6)	4	

Piastra utensile + Piastra principale
Robot compatibile:
043P/043N (YASKAWA Electric)



	Descrizione	Qtà.	Nota
ZGS-PL3-6-A Flangia Y	Flangia Y	1	
	Vite a esagono incassato sottile (M6 x 35)	4	Per fissare la flangia Y + piastra principale al robot
	Perno parallelo (6 x 10)	1	
ZGS-PL3-7-A Piastra principale	Piastra principale	1	
	Bloccaggio	2	
	Vite a esagono incassato sottile (M5 x 25)	2	Per fissare il bloccaggio
	Vite a esagono incassato sottile (M6 x 10)	4	Fornita con il prodotto ma non utilizzata.
	Perno parallelo (6 x 10)	1	Per fissare la piastra principale alla flangia Y
ZGS-PL3-3-A Piastra utensile	Piastra utensile	1	
	Vite a esagono incassato (M6 x 16)	4	Per fissare la piastra utensile all'unità eiettore
	Rondella piatta (M6)	4	



Serie ZGS

Precauzioni specifiche del prodotto

Leggere attentamente prima dell'uso dei prodotti. Consultare la retrocopertina per le Istruzioni di sicurezza. Per le precauzioni sui componenti per il vuoto, consultare le "Precauzioni d'uso per i prodotti di SMC" e il manuale operativo sul sito web di SMC: <https://www.smc.eu>

Uso

Attenzione

Quando la spugna entra in contatto con un pezzo, non mettere un dito tra la spugna e il pezzo; rischio di rimanere impigliati durante l'aspirazione.

Precauzione

1. Osservare rigorosamente le precauzioni per i componenti per il vuoto e per la sicurezza durante l'uso del prodotto. Adottare adeguate misure di sicurezza in modo che durante il trasferimento per aspirazione non si verifichino incidenti, come la caduta di un pezzo.
2. Usare il prodotto entro il campo delle specifiche.
Se durante l'uso si supera la tensione, si possono provocare gravi danni a causa delle prestazioni ridotte del prodotto.
3. L'aria di scarico viene rilasciata dall'apertura nel prodotto.
Pertanto, questa apertura dell'aria di scarico non deve essere ostruita o ristretta.
4. Prima di afferrare il pezzo, premere la spugna sul pezzo in modo che si adatti alle irregolarità della superficie per evitare aspirazioni difettose.
Si consiglia di comprimere la spugna a circa il 50 % del suo spessore originale.
5. Non pressurizzare il prodotto con la copertura dell'eiettore rimossa; l'assieme eiettore potrebbe saltare via.

Ambiente

Attenzione

Questo prodotto non è progettato per essere antideflagrante, antipolvere o antigoccia.

Non utilizzare in ambienti con presenza di gas infiammabili o esplosivi.

Precauzione

Se vengono aspirati liquidi come acqua, olio o sostanze chimiche, questi possono accumularsi all'interno del prodotto danneggiandolo e riducendone le prestazioni. Pertanto, questo prodotto non può essere utilizzato in un ambiente in cui sono presenti liquidi come acqua, olio o sostanze chimiche. Inoltre, se il prodotto afferra un pezzo aderente a tali liquidi, la vita utile del prodotto si riduce e si rende necessaria una manutenzione anticipata. Non utilizzare questo prodotto in un luogo in cui l'elettricità statica rappresenta un problema. In caso contrario, si possono verificare guasti o malfunzionamenti del sistema.

Progettazione

Attenzione

Progettare l'apparecchiatura pensando alla sicurezza, tenendo conto delle cadute del livello di vuoto causata da interruzioni dell'alimentazione elettrica o pneumatica.

Adottare adeguate misure di prevenzione contro la caduta dei pezzi, laddove ciò possa costituire un pericolo.

Manutenzione

Attenzione

La manutenzione e l'ispezione devono essere realizzate secondo le istruzioni riportate sul manuale di funzionamento.

Se maneggiato in modo inadeguato, possono verificarsi danni o malfunzionamenti al prodotto.

Storico revisioni

Edizione B - Sono state aggiunte le dimensioni della spugna 300 mm x 180 mm e 200 mm x 120 mm. DP
- Il numero di pagine è passato da 16 a 40.

SMC Corporation (Europe)

Austria	+43 (0)2262622800	www.smc.at	office.at@smc.com
Belgium	+32 (0)33551464	www.smc.be	info@smc.be
Bulgaria	+359 (0)2807670	www.smc.bg	sales.bg@smc.com
Croatia	+385 (0)13707288	www.smc.hr	sales.hr@smc.com
Czech Republic	+420 541424611	www.smc.cz	office.at@smc.com
Denmark	+45 70252900	www.smc.dk.com	smc.dk@smc.com
Estonia	+372 651 0370	www.smcee.ee	info.ee@smc.com
Finland	+358 207513513	www.smc.fi	smc.fi@smc.com
France	+33 (0)164761000	www.smc-france.fr	supportclient.fr@smc.com
Germany	+49 (0)61034020	www.smc.de	info.de@smc.com
Greece	+30 210 2717265	www.smchellas.gr	sales@smchellas.gr
Hungary	+36 23513000	www.smc.hu	office.hu@smc.com
Ireland	+353 (0)14039000	www.smcautomation.ie	technical.ie@smc.com
Italy	+39 03990691	www.smcitalia.it	mailbox.it@smc.com
Latvia	+371 67817700	www.smc.lv	info.lv@smc.com

Lithuania	+370 5 2308118	www.smclt.lt	info.lt@smc.com
Netherlands	+31 (0)205318888	www.smc.nl	info@smc.nl
Norway	+47 67129020	www.smc-norge.no	post.no@smc.com
Poland	+48 22 344 40 00	www.smc.pl	office.pl@smc.com
Portugal	+351 214724500	www.smc.eu	apoiocliente.pt@smc.com
Romania	+40 213205111	www.smcromania.ro	office.ro@smc.com
Russia	+7 (812)3036600	www.smc.eu	sales@smcru.com
Slovakia	+421 (0)413213212	www.smc.sk	sales.sk@smc.com
Slovenia	+386 (0)73885412	www.smc.si	office.si@smc.com
Spain	+34 945184100	www.smc.eu	post.es@smc.com
Sweden	+46 (0)86031240	www.smc.nu	order.se@smc.com
Switzerland	+41 (0)523963131	www.smc.ch	helpcenter.ch@smc.com
Turkey	+90 212 489 0 440	www.smcturkey.com.tr	satis@smcturkey.com.tr
UK	+44 (0)845 121 5122	www.smc.uk	sales.gb@smc.com

South Africa	+27 10 900 1233	www.smcza.co.za	Sales.za@smc.com
---------------------	-----------------	-----------------	------------------