Fissaggio

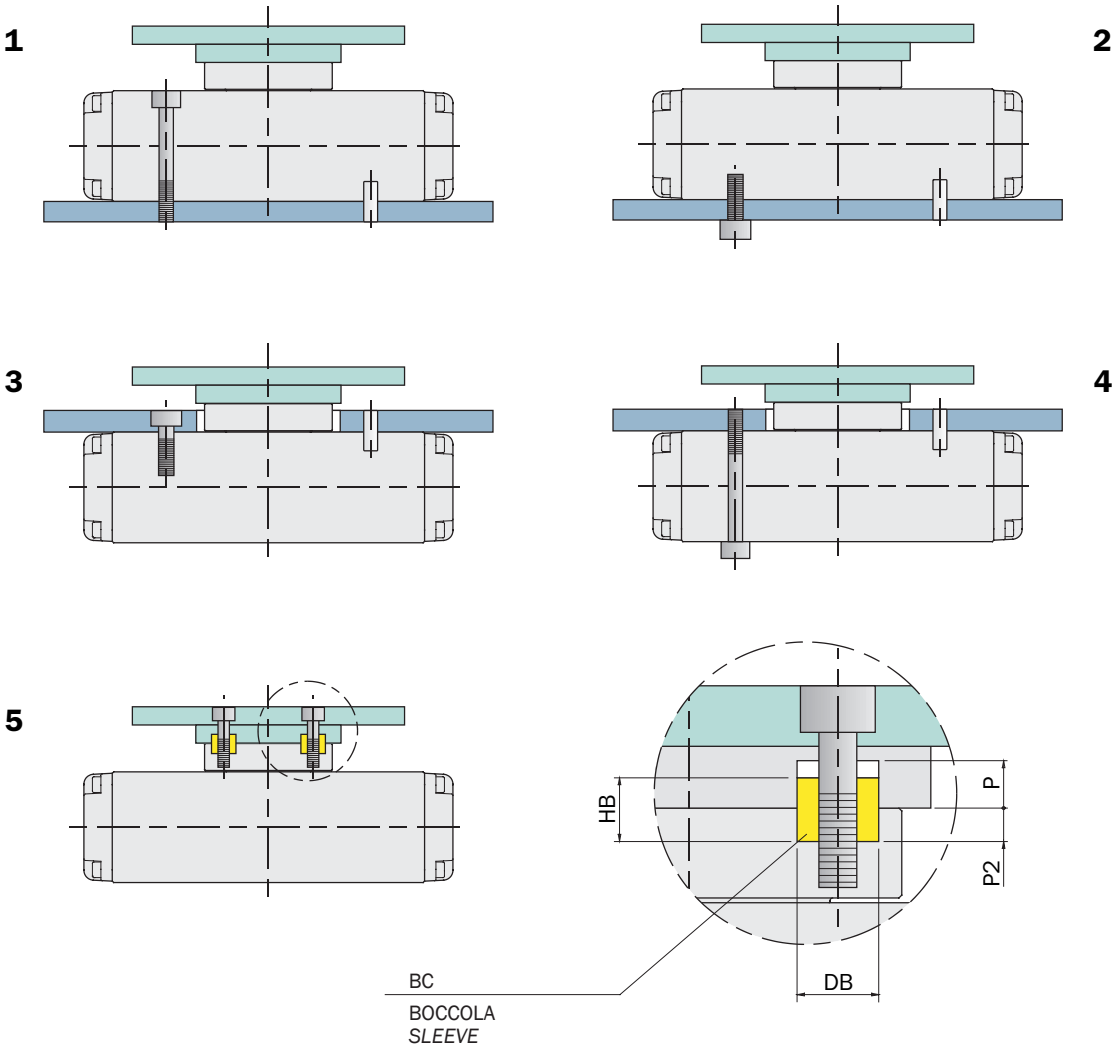
L'attuatore può essere montato in posizione fissa o su parti in movimento; in questo caso si deve considerare la forza d'inerzia cui l'attuatore ed il suo carico sono sottoposti.

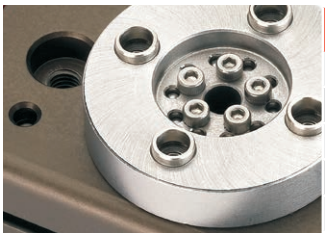
Per il centraggio dei carichi rotanti sul pignone usare le quattro boccole fornite nella confezione.

Fastening

The swivelling unit can be fastened to a static or a moving part. When on a moving part, you must pay attention to the forces created by inertia over the unit and its load.

Use the four sleeves provided in the packaging, to center the rotating load on the pinion.





	RT-10	RT-12	RT-20	RT-25	RT-35	RT-45	RT-63
BC	RT-20-15			RT-35-15		RT-63-15	
DB	Ø7 h8	Ø7 h8	Ø7 h8	Ø9 h8	Ø9 h8	Ø15 h8	Ø15 h8
HB	5	5	5	6	6	7	7
P	3	3	3	3.5	3.5	4	4
P2	2.5	2.5	2.5	3	3	3.5	3.5

Sensori

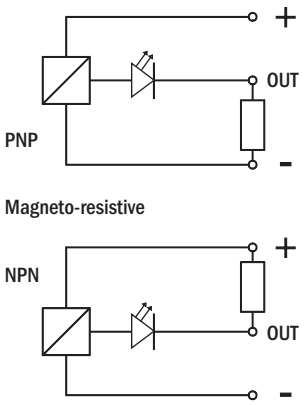
Il rilevamento della posizione di lavoro è affidato a due o più sensori magnetici di prossimità (opzionali), che rilevano la posizione attraverso il magnete sulla cremagliera.
Quindi, per un corretto funzionamento, è da evitare l'impiego in presenza di forti campi magnetici od in prossimità di grosse masse di materiale ferromagnetico.

Sensors

The operating position is detected by magnetic proximity sensors (optional) through a magnet placed on the rack.
The use of magnetic proximity sensors is to be avoided in the vicinity of large masses of ferromagnetic material or intense magnetic fields as this may cause detection problems.

I sensori utilizzabili sono:

The sensors that can be used are:

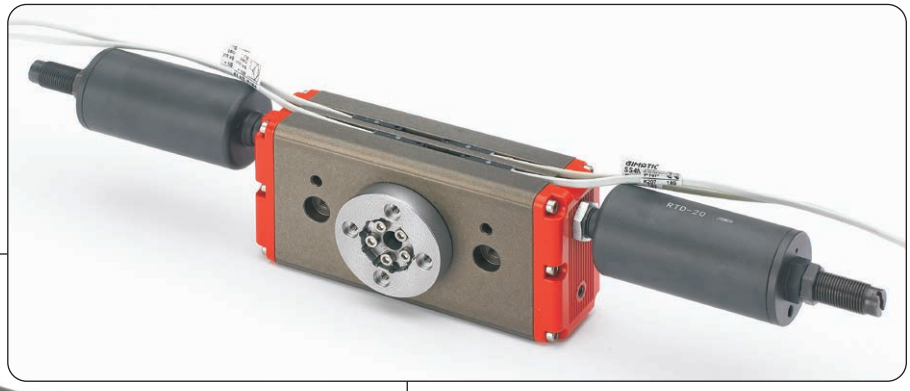


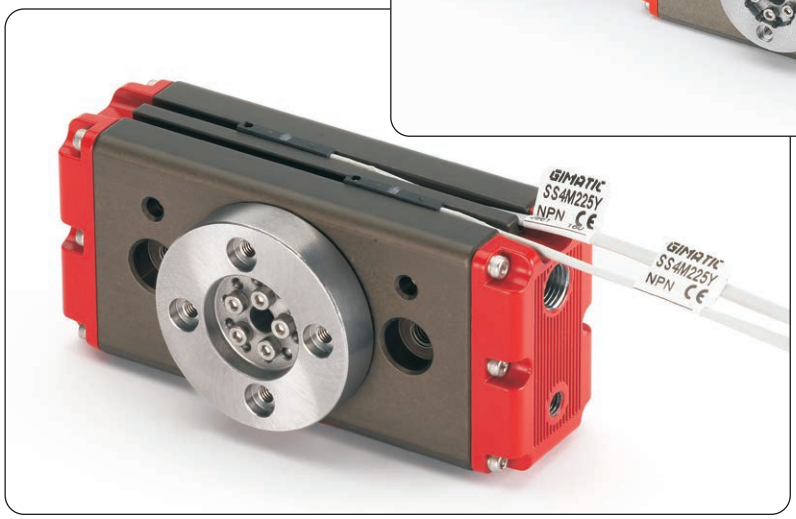
			RT-10	RT-12	RT-20	RT-25	RT-35	RT-45	RT-63
SN4N225-G	PNP	Cavo 2.5m *2.5m cable*	☑	☑	☑	☑	☑	☑	☑
SN4M225-G	NPN		☑	☑	☑	☑	☑	☑	☑
SN3N203-G	PNP	Connettore M8 *M8 snap plug connector*	☑	☑	☑	☑	☑	☑	☑
SN3M203-G	NPN		☑	☑	☑	☑	☑	☑	☑
SS4N225-G	PNP	Cavo 2.5m *2.5m cable*	☑	☑	☑	☑	☑	☑	☑
SS4M225-G	NPN		☑	☑	☑	☑	☑	☑	☑
SS3N203-G	PNP	Connettore M8 *M8 snap plug connector*	☑	☑	☑	☑	☑	☑	☑
SS3M203-G	NPN		☑	☑	☑	☑	☑	☑	☑

Sono tutti dotati di un cavo piatto a tre fili e di un led.

They are all provided with a flat three-wire cable and lamp.

Un sensore addizionale per ogni RTD può essere posizionato nelle cave dell'attuatore per rilevare le posizioni intermedie.





One additional sensor each RTD can be placed in the sensor slots to detect themid positions.

Connessione pneumatica

L'attuatore rotante si alimenta con aria compressa dai fori laterali (K) montandovi i raccordi dell'aria ed i relativi tubi (non forniti).

L'attuatore è azionato con aria compressa filtrata non necessariamente lubrificata.
La scelta iniziale, lubrificata o non lubrificata, deve essere mantenuta per tutto il periodo di servizio.

L'impianto pneumatico deve essere pressurizzato gradualmente, per evitare movimenti incontrollati.

Compressed air feeding

The swiveling unit is fed with compressed air through the side air ports (K) with appropriate fittings and tubes (not supplied).

The actuator is driven by filtered compressed air not necessarily lubricated.
The initial choice on air lubrication (lubricated or not) must be kept for the complete service life of the unit.

The pneumatic circuit must be pressurized progressively, to avoid uncontrolled movements.

Circuito pneumatico

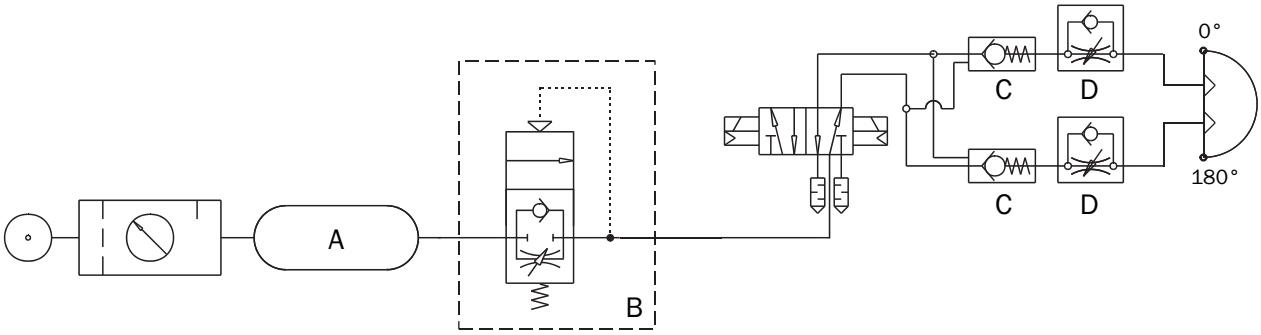
Possibili inconvenienti sul circuito di alimentazione dell'aria compressa:
1- Oscillazioni di pressione.
2- Riempimento unità vuota all'avvio.
3- Improvvisa mancanza di pressione.
4- Velocità di azionamento eccessiva.

Accorgimenti per risolvere i problemi:
1- Serbatoio esterno (A).
2- Valvola di avviamento progressivo (B).
3- Valvole di sicurezza (C).
4- Regolatori di flusso (D).

Pneumatic circuit

Possible problems on a compressed air circuit:
1- Pressure variation.
2- Pressurizing with empty cylinder.
3- Sudden pressure black-out.
4- Excessive speed.

Possible solutions:
1- Compressed air storage (A).
2- Start-up valve (B).
3- Safety valve (C).
4- Flow controller (D).



Manutenzione

La pinza va ingrassata ogni 10 milioni di cicli con:
- BERULUB FG-H 2 SL
  (Lubrificante NSF H1 Registrazione No. 135919).

Maintenance

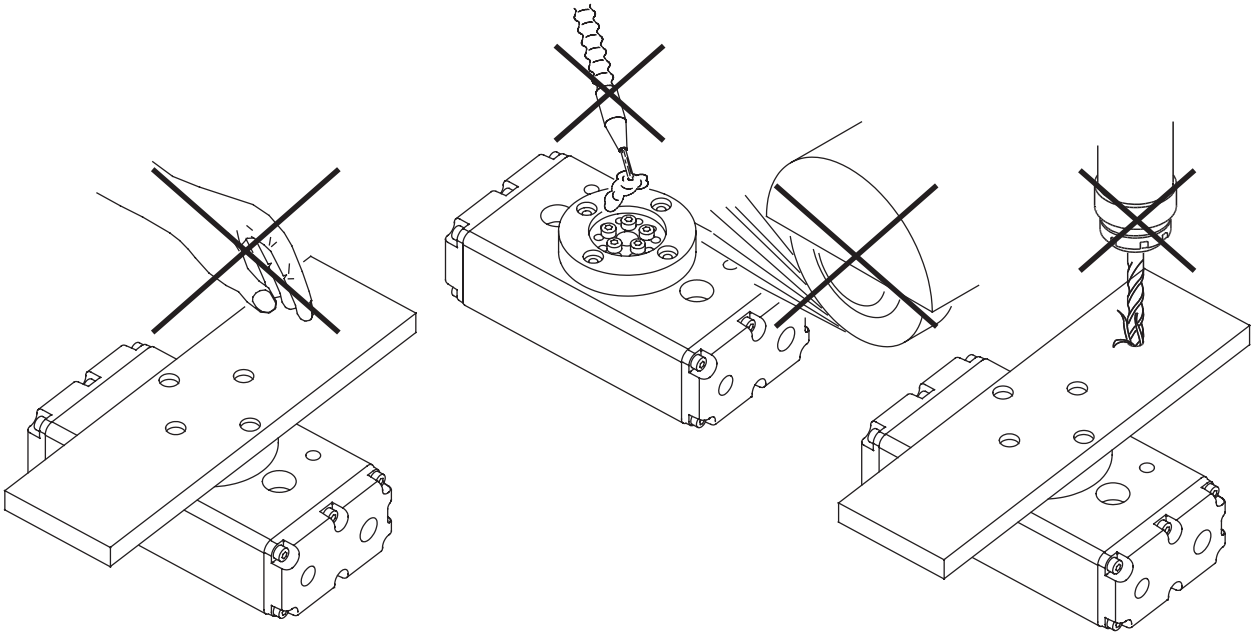
Grease the gripper after 10 million cycles with:
- *BERULUB FG-H 2 SL*
  (Lubricant NSF H1 Registration No. 135919).

Avvertenze

Evitare il contatto con sostanze corrosive, spruzzi di saldatura, polveri abrasive, che potrebbero danneggiare la funzionalità dell'attuatore.
Per nessun motivo, persone od oggetti estranei devono entrare nel suo raggio d'azione.
L'unità non deve essere messa in servizio prima che la macchina di cui fa parte sia stata dichiarata conforme alle disposizioni di sicurezza vigenti.

Caution

Never let the unit come into contact with corrosive substances, soldering splashes or abrasive powders as they may damage the actuator.
Never let non-authorized persons or objects stand within the operating range of the unit.
Never operate the swivelling unit if the machine on which it is fitted does not comply with safety laws and standards of your country.

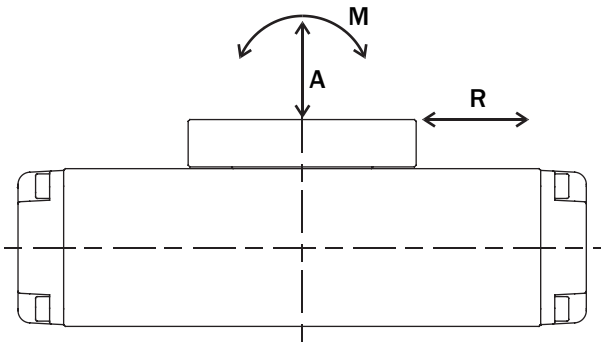


Carichi di sicurezza

Consultare la tabella dei carichi ammissibili.
Carichi ed energia cinetica eccessivi possono danneggiare l'attuatore e comprometterne il funzionamento.
Usare i regolatori di flusso (non forniti) per ottenere la velocità desiderata.
Controllare periodicamente l'efficienza dei deceleratori e sostituirli subito se manifestano un decadimento delle loro prestazioni di smorzamento.

Safety loads

Check the table for maximum permitted loads.
Excessive loads or kinetic energy can damage the unit, cause functioning troubles and endanger the safety of the operator.
Use flow controllers (not supplied) to get the right speed.
Periodically check the efficiency of the shock-absorbers and replace them immediately if their damping performances decrease.



	RT-10	RT-12	RT-20	RT-25	RT-35	RT-45	RT-63
A	232 N	375 N	650 N	800 N	800 N	1075 N	1550 N
R	279 N	450 N	780 N	960 N	960 N	1290 N	1860 N
M	4.7 Nm	9.7 Nm	22 Nm	34 Nm	42 Nm	84 Nm	143 Nm