

2-finger parallel gripperpneumatic - series SRO 2-Finger Parallelgreifer Pneumatisch - Typ SRO



Technische Eigenschaften:

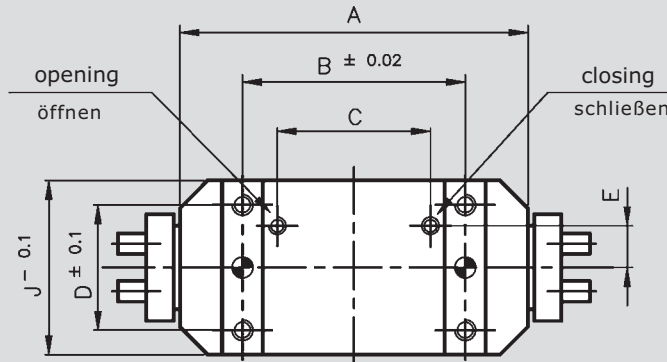
- Betriebsdruck: 3 bis 8 bar
- Wiederholgenauigkeit: SRO-64...125 0.01mm; SRO-160...250 0.02mm über 100 Schaltspiele
- Betriebstemperaturbereich: von -10°C bis 90°C; bis 130°C und höher auf Anfrage
- Kinematik: Keilhakenprinzip zwangsgeführt über schräge Ebene
- Material : Gehäuse aus hochfester Aluminiumlegierung hartbeschichtet, Funktionsteile aus gehärtetem Stahl
- Betätigung : pneumatisch über gefilterte Druckluft 10µm, trocken oder geölt
- Wartungsfrei: bis 1.5 Mio. Schaltspiele
- Für Innen-und Außengreifen geeignet
- Schutzart IP 67
- Druckluftanschüsse: über die Seitenflächen-Grundflächen
- 24 Monate Garantie

Technical data:

- Range of operating pressure : 3 -8 bar
- Repeatability accuracy: SRO-64...125 0.01mm; SRO-160...250 0.02mm over 100 cycles
- Operating temperature: from -10°C to 90°C; version up to 130° upon request
- Operating principle: wedge-hook kinematics
- Housing material: high tensile hard-coated aluminium alloy, hard-anodized
- Material of functional parts: treated ground steel
- Actuation : compressed air filtered (10 µm), dry or lubricated
- Maintenance: no maintenance required for the first 1.5 million cycles
- Suitable for internal/external gripping
- Rating IP 67
- Air connections: sides and base
- Warranty 24 months

2-finger parallel gripperpneumatic - series SRO

2-Finger Parallelgreifer Pneumatisch - Typ SRO

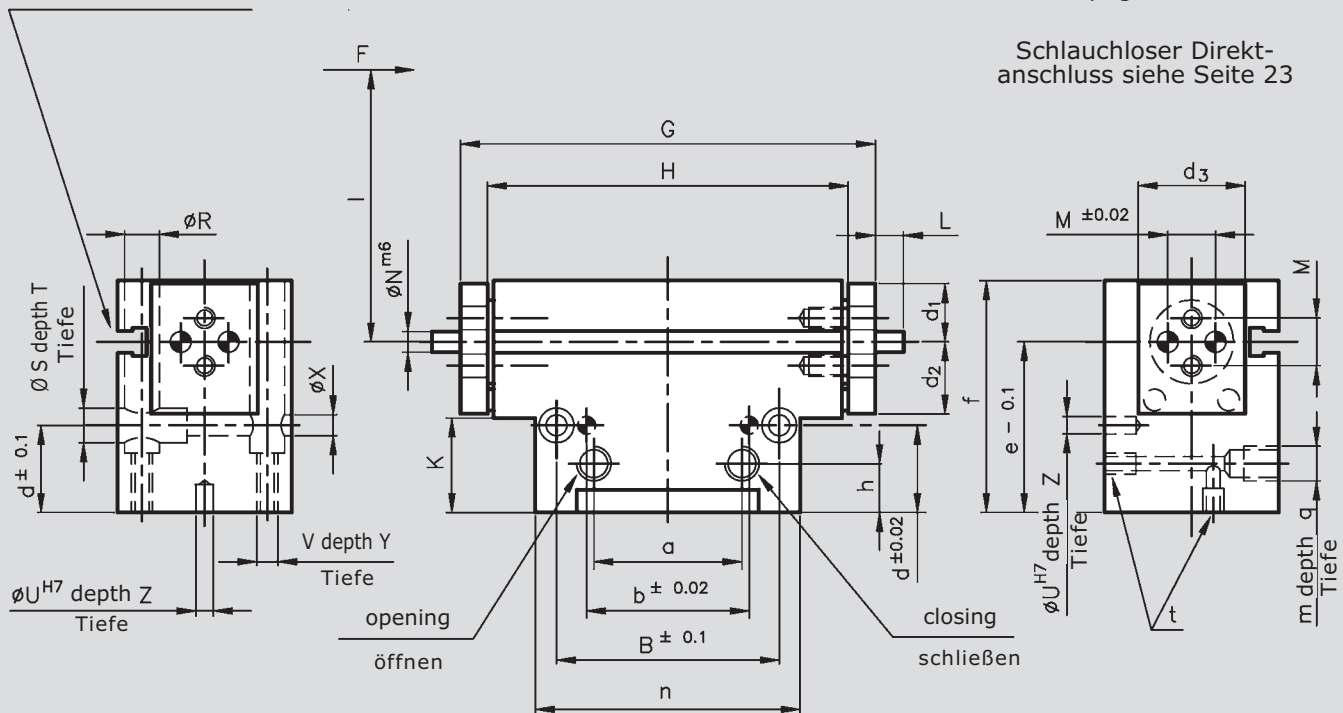


Magnetic limit switch seat
type SME 8-PS (Festo)
or R599 (OMIL)

Hubabfrage über Magnetschalter
Typ SME 8-PS (Festo) oder R59
(OMIL)

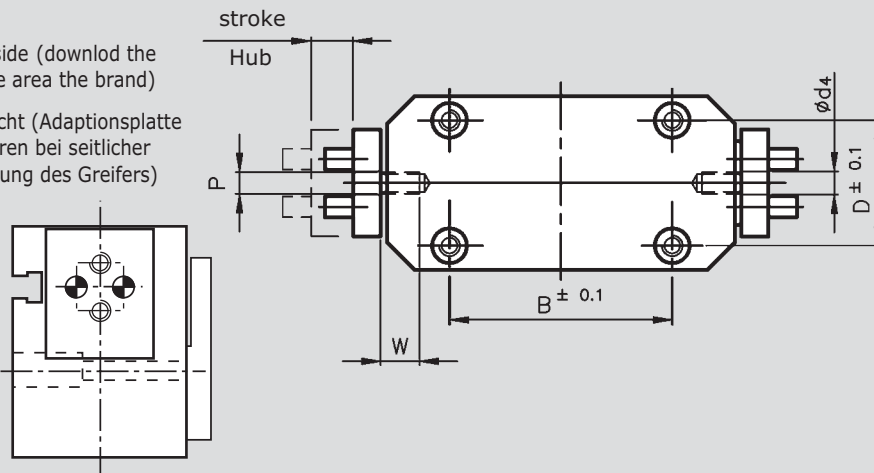
Hose-free direct
connection
page 23

Schlauchloser Direkt-
anschluss siehe Seite 23



Mounting side (download the
plate in the area the brand)

Seitenansicht (Adaptionsplatte
Ausparen bei seitlicher
Befestigung des Greifers)



2-finger parallel gripperpneumatic - series SRO

2-Finger Parallelgreifer Pneumatisch - Typ SRO

Type Typ	A	B	C	D	E	G	H	J	L	M	N	P	R	S	T	U	V	Z	Y	X	K	W	a
SRO 64	74	43	28	28	8	88	77	38	4	10	4	M5	7.5	7.5	12	4	M5	5	14.5	4.5	13	9	30
SRO 80	89	53	36	34	9	105	92	44	5	14	5	M5	7.5	9	15	4	M5	8	13	5.5	23	11	39
SRO 100	108	67	44	40	13	126	111	52	6	16	6	M6	9.5	11	18	5	M6	8	21	6.5	23	11	48
SRO 125	135	81	56	46	14	154	138	62	7	18	8	M8	11	14	25	6	M8	10	22	9	26	15	60
SRO 160	168	102	70	58	12	190	172	74	8	22	8	M8	11	14	35	6	M8	10	21	9	32	15	76
SRO 180	190	120	76	60	14	216	194	80	10	26	8	M10	14	17	45	8	M10	10	27	11	50	18	80
SRO 200	210	130	86	68	20	240	214	90	12	28	10	M10	17	19	50	10	M12	12	33	13	60	24	90
SRO 250	260	164	112	90	28	292	264	120	12	48	10	M12	19	25	65	12	M16	18	45	17	63	24	118

Type Typ	b	d	d ₁	d ₂	d ₃	d ₄	e	f	h	l	m	n	q	t	Stroke for finger (mm) Hub pro Finger (mm)
SRO 64	22	19	14	21	25	4.2	34	49	11	23	M5	52	5	M3	6
SRO 80	39	21	18	19	30	6	43.5	62	11	28	M5	64	6	M5	8
SRO 100	48	26	20	22	34	7	47	68	15	34	1/8	80	7	M5	10
SRO 125	58	31	27	30	40	9	56	84	16	38	1/8	100	7	M5	13
SRO 160	78	30	31	34	45	9	66	98	19	45	1/8	125	8	M5	16
SRO 180	80	40	34	35	50	13	85	120	20	50	1/8	140	8	M5	20
SRO 200	90	50	37	40	55	13	100	140	22	55	1/8	156	10	M5	2
SRO 250	124	60	49	57	74	13	120	170	31	60	1/8	200	10	M5	30

Type	Gripping force at 6 bar (N)	Air consum for double stroke (cm ³)	Moment of inertia (Kgcm ²)	Gripper weight (Kg)	Recommended weight of part for transport (kg)	Approx. time (s)		Max finger length / weight
Typ	Greifkraft bei 6 bar (N)	Luftverbrauch pro Doppelhub (cm ³)	Massenträgheitsmoment (Kgcm ²)	Masse (Kg)	Max. empfohlenes Werkstückgewicht (kg)	öffnen	schließen	Max. Fingerlänge / Eigenmasse
SRO 64	200	9	1.95	0.45	1	0.03	0.03	64/0.3
SRO 80	330	19	5	0.8	1.6	0.04	0.04	80/0.5
SRO 100	510	39	11.7	1.3	2.5	0.06	0.06	100/0.95
SRO 125	760	72	31.7	2.3	3.7	0.08	0.08	125/1.75
SRO 160	1200	138	84,2	4	6	0.1	0.1	160/3
SRO 180	1380	250	154	5.8	7	0.16	0.16	180/3.7
SRO 200	1780	400	270.8	8.3	9	0.3	0.3	200/5.5
SRO 250	3200	820	845.6	16.5	16	0.55	0.55	250/6.9

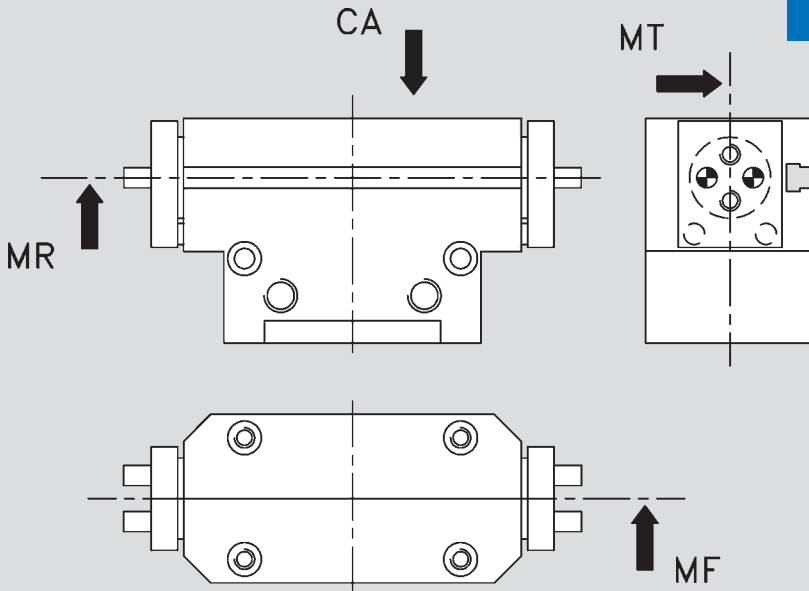
Transportable weight calculated with $\mu = 0.1$ and $f_s = 2$. With form-fit gripping the mass may be greater. The gripping force is the arithmetic sum of the individual forces created at the fingers at "l" mm at 6 bar Finger weight in Kg.

Empfehlung für max. Werkstückgewicht gerechnet mit $\mu = 0.1$ $f_s = 2$. Bei Formschluss sind größere Massen möglich. Die Greifkraft ist die arithmetische Summe der an den Greifbacken auftretenden Einzelkräfte im Abstand "l" in mm bei 6 bar Eigenmasse in Kg.

2-finger parallel gripper pneumatic - series SRO 2-Finger Parallelgreifer Pneumatisch - Typ SRO

Allowed load data

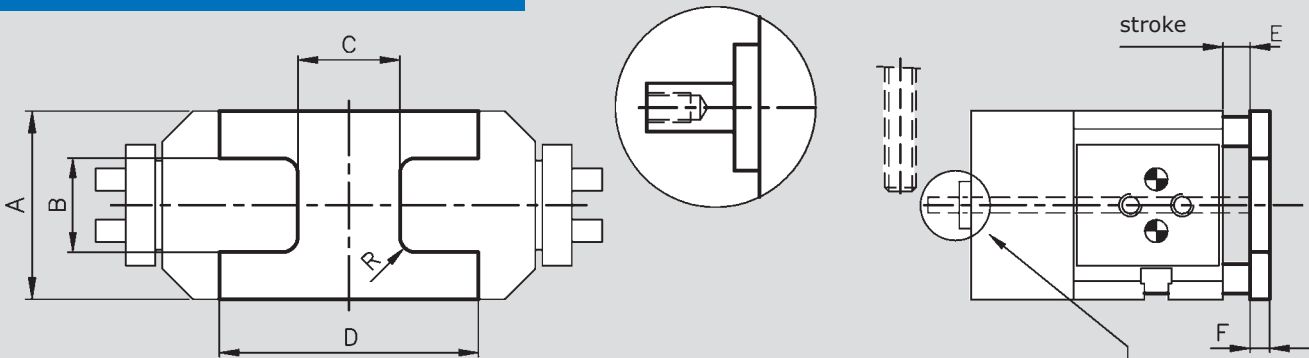
Maximal zul. Kräfte und Momente am Finger



Type Typ	CA (N)	MR (Nm)	MF (Nm)	MT (Nm)
SRO 64	200	8	15	5
SRO 80	260	23	21	10
SRO 100	330	25	26	15.5
SRO 125	405	26	27	17
SRO 160	475	28	33	24
SRO 180	960	31	35	27
SRO 200	1390	37	40	35
SRO 250	1870	54	54	48

Spring packaged pressure plate - code P

Federnder Andrückstern P



upon request: passing rod (except SRO-64)
Auf Anfrage: Hubabfrage des Andrücksterns (außer SRO-64)

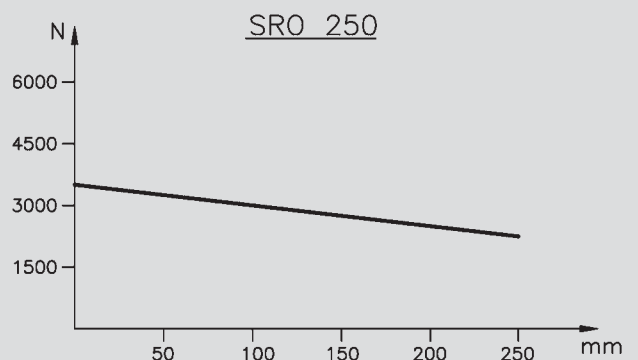
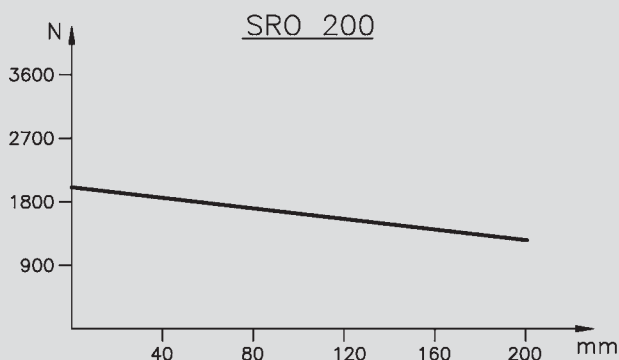
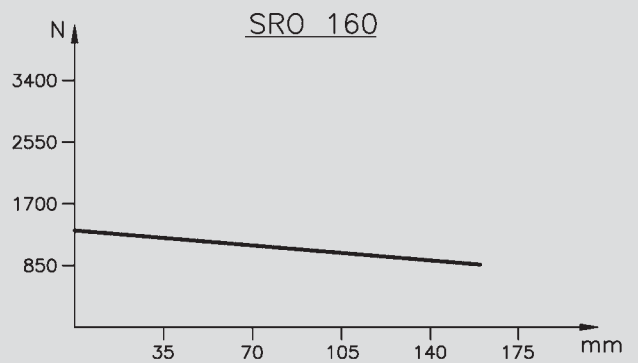
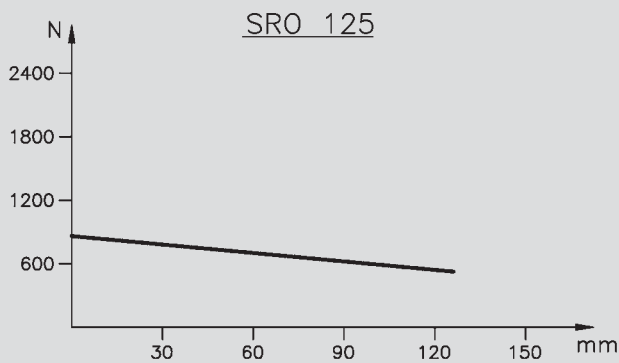
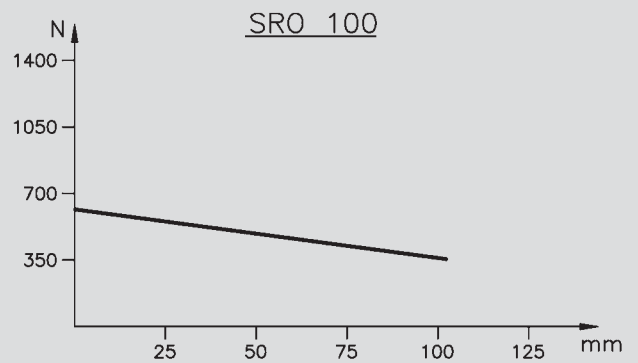
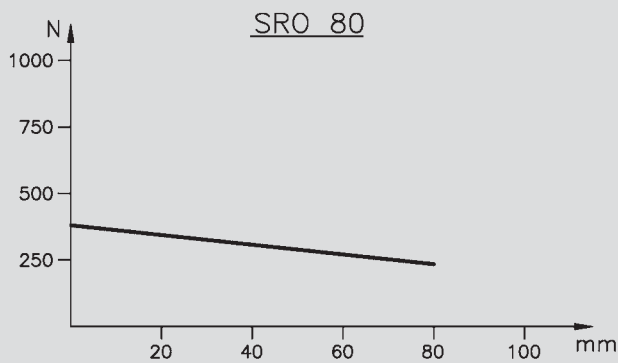
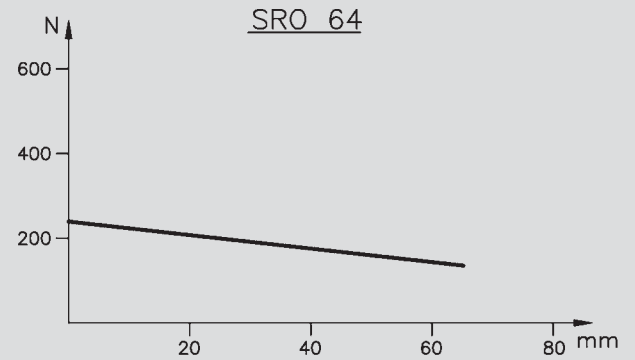
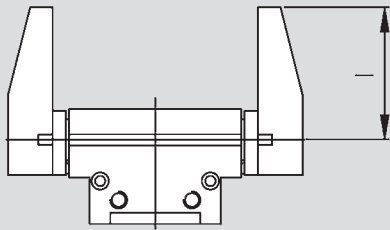
Type	SRO							
Typ	64	80	100	125	160	180	200	250
A	38	44	52	62	74	80	90	120
B	16	22	26	32	42	44	48	60
C	20	24	26	38	48	60	66	88
D	53	62	80	98	120	140	154	196
E	4	4	5	6	6	8	8	10
F	5	6	7	8	8	9	9	12
R	3	4	4	5	5	6	6	8
Thrust Kraft	11-30N	38-45N	50-80N	100-240N	165-410N	210-380N	250-330N	380-510N

NOTE: grippers with spring packaged pressure plate can be applied through lower holes only
Anmerkung: Der Greifer mit federnden Andrückstern kann nur über den unteren Kolben abgefragt werden

2-finger parallel gripperpneumatic - series SRO 2-Finger Parallelgreifer Pneumatisch - Typ SRO

Force at 6 bar in N at l mm

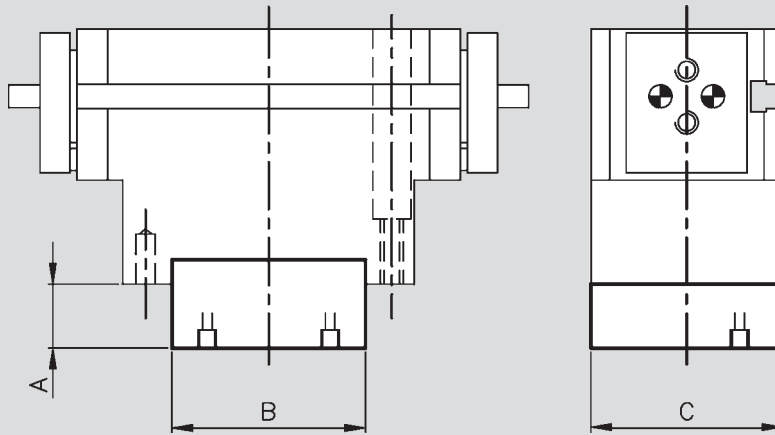
Greifkraft (N) in Abhängigkeit der Fingerlänge "l" (mm) bei 6 bar



2-finger parallel gripperpneumatic - series SRO 2-Finger Parallelgreifer Pneumatisch - Typ SRO

Gripping force safety device code MC (closing) MA (opening)

Maßangaben für Greifer mit Greifkraftsicherung Version
MC (schließen) MA (öffnen)



Type	A	B	C	Mass (Kg)	Gripping force only with spring in (N) with fixed elasticity		Approx. gripping time (s) with spring only
Typ	A	B	C	Masse (Kg)	Schließkraft über Feder in (N) beim Außenspannen		Schließzeit nur über Feder (s)
					min	max	
SRO 64	14	35	38	0.5	80	180	0.035
SRO 80	18	45	44	0.95	150	330	0.035
SRO 100	21	54	52	1.6	200	420	0.06
SRO 125	26	68	62	2.7	320	700	0.18
SRO 160	30	84	74	4.7	520	1100	0.23
SRO 180	32	92	80	6.4	600	1100	0.34
SRO 200	39	110	90	9.5	680	1300	0.5
SRO 250	45	140	120	18.5	1100	2000	1.2

NOTE: Minimum operating pressure 4,5 bar. Upon request versions with less operating pressure; in this case the spring force will be lower.

Gripping force = pneumatic gripping force + spring force.

The gripping force is the arithmetic sum of the individual forces of the fingers.

Bemerkung: Betriebsdruck mindestens 4.5 bar

Die Greifkraft ergibt sich aus der pneumatischen Greifkraft + Federkraft

Die Greifkraft ist die arithmetische Summe der an den Greifbacken auftretenden Einzelkräfte im Abstand "l" bei 6 bar

Ordering example

Bestellbeispiel

Type	For spring packaged pressure plate indicate code P	For safety device indicate MC or MA	For passing rod indicate C
Typ	Für federnden Andrückstern P	Für federgestützte Greifkraftsicherung MC oder MA	Für Hubabfrage des Andrückstern C
SRO 100	P	MC	/