



AUTOMATISIERUNGS- TECHNIK

2017

RÖHM
driven by technology

Orientierungshilfe



TYP	RPP	RPP-A	RZP	RZP-A
	2-Backen Parallelgreifer		3-Backen Zentrischgreifer	
Greifkraft	208 - 21900 N	240 - 3450 N	650 - 38000 N	700 - 16500 N
Hub pro Backe	2 - 45 mm	2 - 16 mm	3 - 35 mm	3 - 16 mm
Greifart				
Spannart				
Greifkraft-sicherung				
Betätigung	 optional	 optional		
Seite	5006	5028	5046	5064

Orientierungshilfe



Hydraulisch



Außengreifend



Parallel greifend



Pneumatisch



Innengreifend



Zentrisch greifend

Orientierungshilfe



TYP	RGP	RGPO	RPR	RRMG
	2-Backen Großhubgreifer			Synthetischer Greifer
Greifkraft	630 - 2950 N	1250 - 3000 N	260 - 1100 N	80 - 150 N
Hub pro Backe	30 - 50 mm	60 - 100 mm	14 - 28 mm	2,6 - 4,3 mm
Greifart				
Spannart				
Greifkraftsicherung			-	Optional
Betätigung		optional		
Seite	5080	5090	5098	5102

Orientierungshilfe



Greifkraftsicherung Außengreifend



Greifkraftsicherung Innengreifend

Orientierungshilfe



RSP-Flex - Grundeinheit*

- Mit Durchgang



RSP-Flex - Grundeinheit mit Fluiddurchführung*

- Mit Fluiddurchführung und Durchgang
- **-F4** 4-fach Fluiddurchführung (RSP32-Flex)
- **-F8** 8-fach Fluiddurchführung (RSP42-Flex / RSP52-Flex)



RSP-Flex - Grundeinheit mit Fluid- und Kabeldurchführung*

- Mit Fluiddurchführung, mit Kabeldurchführung
- **-F4** + **-KD8** 8-fach Kabeldurchführung (RSP32-Flex)
- **-F8** + **-KD8** 8-fach Kabeldurchführung (RSP42-Flex / RSP52-Flex)



RSP-Flex - Grundeinheit mit Fluid- und Kabeldurchführung und induktivem Anbausatz*

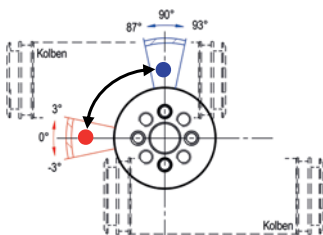
- Mit Fluiddurchführung, mit Kabeldurchführung, mit induktivem Anbausatz zur Überwachung der Schwenkposition durch Näherungsschalter
- **-F4** + **-KD8** + **-AS** induktiver Anbausatz (RSP32-Flex)
- **-F8** + **-KD8** + **-AS** induktiver Anbausatz (RSP42-Flex / RSP52-Flex)

* bei allen Schwenkeinheiten wird die Überwachung der Schwenkposition durch bis zu 6 Magnetsensoren empfohlen

SCHWENKWINKEL UND ENDLAGENEINSTELLUNG

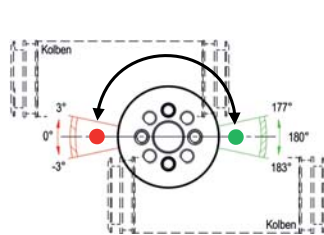
RSP-90-J3

Schwenkwinkel 90°
Endlagen ± 3°



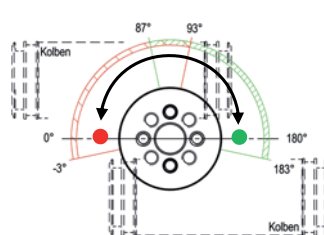
RSP-180-J3

Schwenkwinkel 180°
Endlagen ± 3°



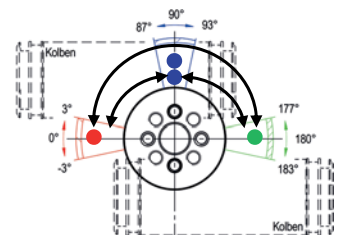
RSP-180-J90

Schwenkwinkel 180°
Endlagen 90° ± 3°



RSP-180-J3-MV

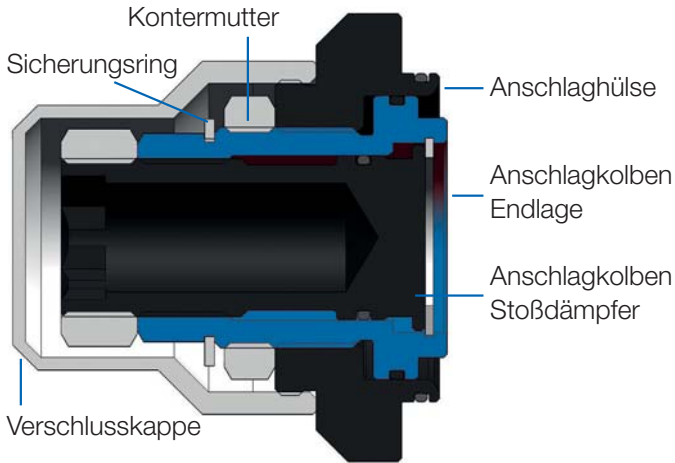
Schwenkwinkel 90°-180°- 90°
Endlagen ± 3°



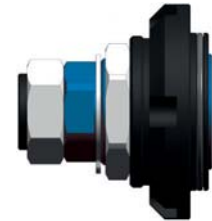
mit mechanisch verriegelter Mittelstellung

Orientierungshilfe

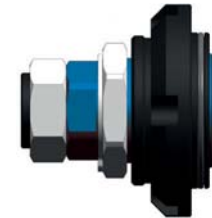
RSP-ENTLAGENJUSTIERUNG



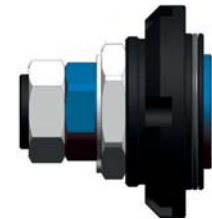
- ⊕ Kein selbstständiges Verstellen der Endlage durch Einsatz der Kontermutter mit Feingewinde
- ⊕ Stufenlose Endwinkeleinstellung
- ⊕ Endlage wird bei der Justierung des Stoßdämpfers nicht verstellt



1. Schritt: Verschlusskappe abschrauben und Kontermutter lösen



2. Schritt: Endlage einstellen



3. Schritt: Kontermutter anziehen und Verschlusskappe anschrauben

DIE DÄMPFEREINSTELLUNG MACHT DEN UNTERSCHIED



Einfache Lastanpassung

Flexible und einfache Dämpfereinstellung von außen mit Hilfe eines Schlüssels. Der Austausch oder das Zerlegen der Schwenkeinheit ist nicht notwendig. Ergebnis: einfach und schnell in die Anlage integrierbar.

Der Trick mit dem Klick

Einzigartig ist die Dokumentierbarkeit der Stoßdämpferhärte. Durch die rastende Justierbarkeit kann die anlagen-spezifische Einstellung schnell und sicher reproduziert werden.