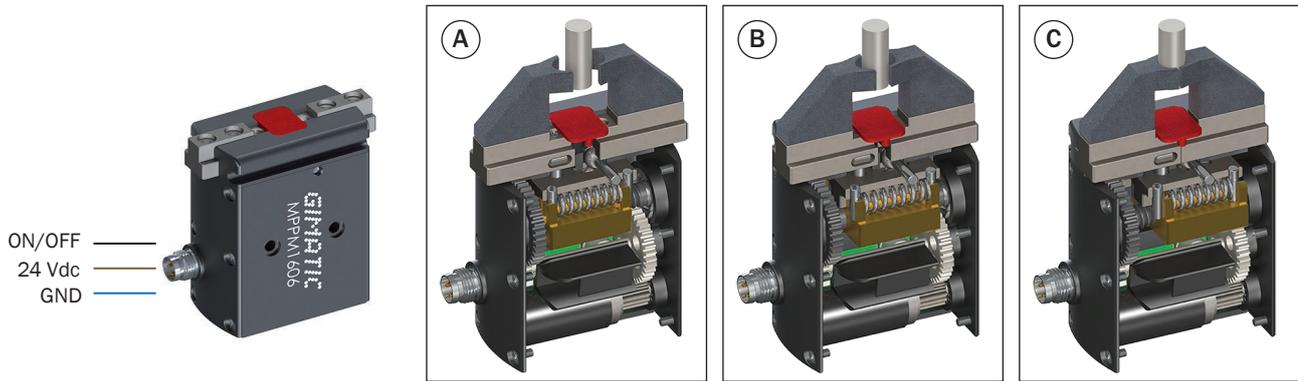
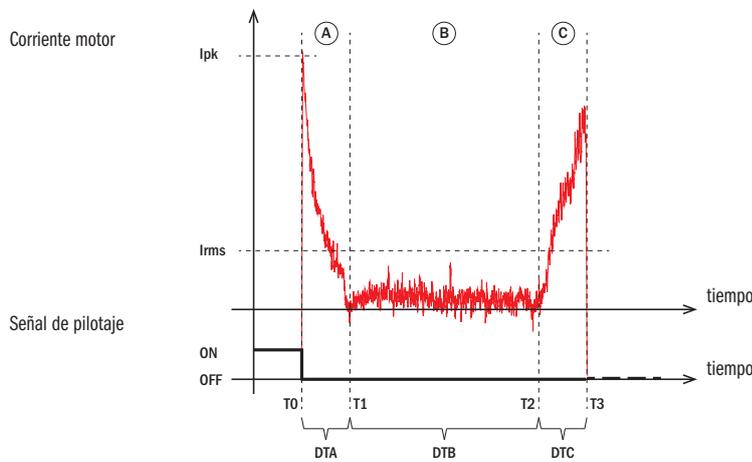


Tecnología mechatrónica

Las imágenes siguientes muestran los estados sucesivos de funcionamiento del sistema de actuación común a pinzas, actuadores y mesas rotatorias eléctricas.



Los mismos estados también se reconocen en el perfil de corriente de absorción del motor.



Descripción del funcionamiento

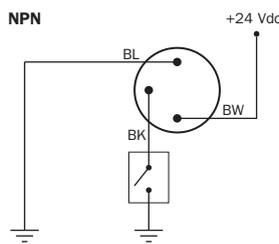
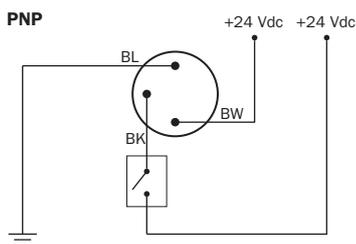
En el tiempo T_0 la señal de pilotaje pasa del estado de ON al estado de OFF accionando el cierre de las mordazas. Durante el período DTA el motor inicia la rotación causando en la fase A la extensión del muelle inicialmente comprimido. En la fase B el muelle ha tomado su longitud libre y las mordazas realizan un movimiento a velocidad constante hasta el contacto con la pieza en el tiempo T_2 . Durante la fase 3 las mordazas están en contacto con la pieza e inicia la compresión del muelle. En el tiempo T_3 el motor termina su rotación y gracias al sistema de transmisión irreversible la toma se mantiene incluso en ausencia de tensión de alimentación hasta el próximo mando de apertura de las mordazas (estado ON).



(*)
Artículo en preparación

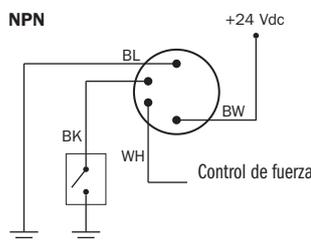
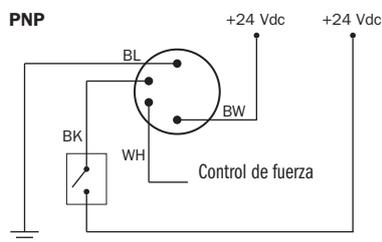
Versiones PNP/NPN

Disponibilidad de pinzas en la versión estándar con entrada de tipo PNP y en la versión N con entrada de tipo NPN.

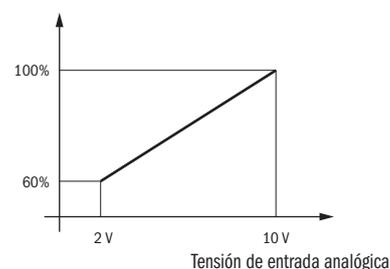


Control de fuerza (versiones con el 4° pin)

Entre los modelos con conector M8 de 4 pines hay disponibilidad de versiones con un canal de entrada analógico. Variando la tensión de referencia en el intervalo 2÷10 V es posible regular la fuerza de aprehensión. Un valor de tensión inferior a 2 V inhibe el funcionamiento del dispositivo facilitando la creación de lógicas de seguridad de la máquina.

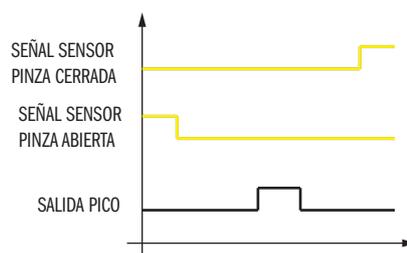
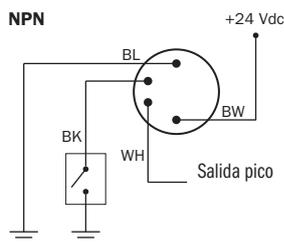
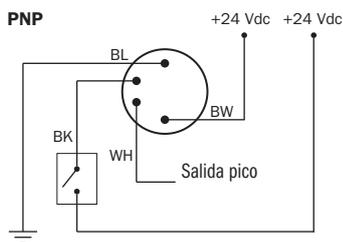


Fuerza de aprehensión



Salida pico

Entre los modelos con conector M8 de 4 pines hay disponibilidad de versiones con un canal de salida digital que el dispositivo activa en automático una vez que las mordazas ejercitan la fuerza de aprehensión. De este modo se obtiene la funcionalidad de un sensor de proximidad integrado que puede operar independientemente de la posición final de las mordazas y por lo tanto sin regulación alguna.



Salida de posición y BUS de campo

Próximamente disponibilidad de versiones con un canal de salida dedicado a la medida de la posición de las mordazas (digital y/o analógico) y versiones preparadas para la comunicación basada en BUS de campo digital.

