AGG

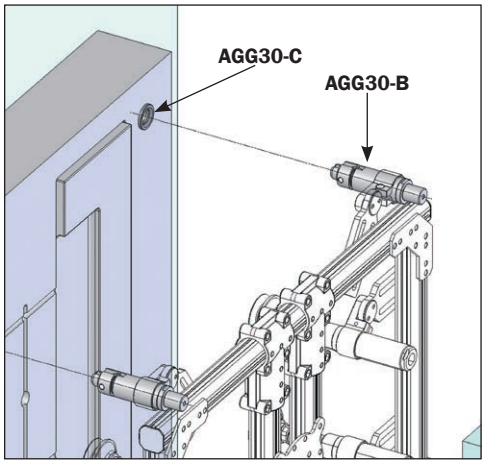
Pince pour accrochage

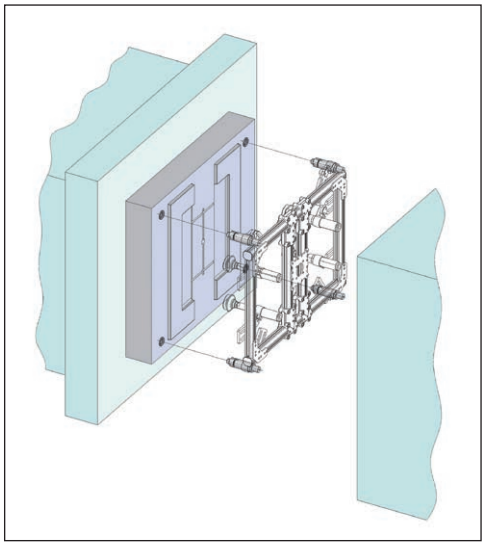
La pince AGG permet de centrer avec précision le robot sur le moule.
Cette opération est nécessaire pour la mise en place d'inserts métalliques dans le moule avant d'injecter la matière plastique.
La pince AGG...-B est montée sur l'EOAT et la douille AGG...-C en acier sur le moule.
Une fois que le robot s'est approché du moule, la pince est alimentée, puis se ferme et s'accroche à la douille.
AGG21-B et AGG30-B sont à double effet avec ressort de sécurité de maintien de la pince en cas de coupure d'air (NC).
AGG19-B est à simple effet avec ressort de retour (NO).

Gripper for engagement

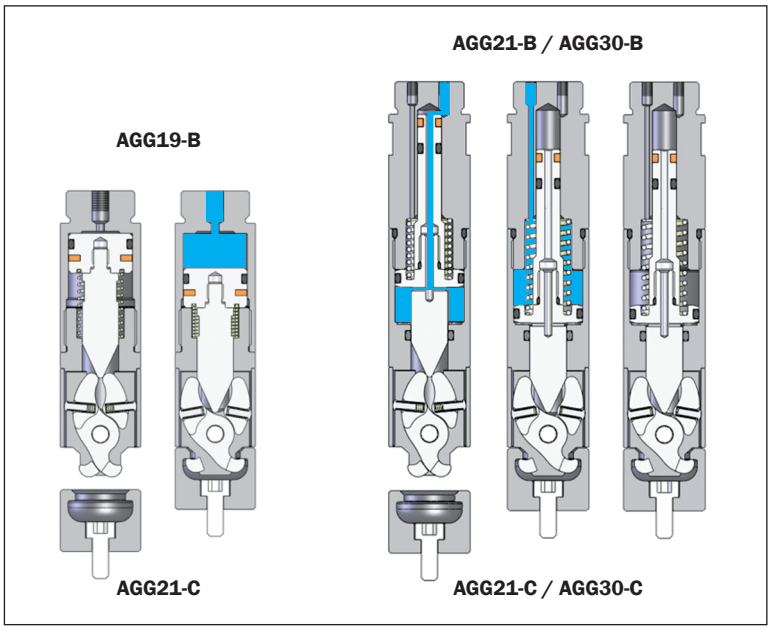
The AGG is used to provide a precise centering between the robot and the mould.
This is necessary when metal inserts must be placed in the mould, before the plastic injection.
The gripper AGG...-B is fitted on the EOAT, while the steel bushing AGG...-C is fitted on the mould.
Once the robot has approached the mould, the gripper is pressurized, thus it closes and engages the bushing.
AGG21-B and AGG30-B are double-acting with a safety spring to keep the gripper engaged even without compressed air (NC).
AGG19-B is single-acting with reset spring (NO).







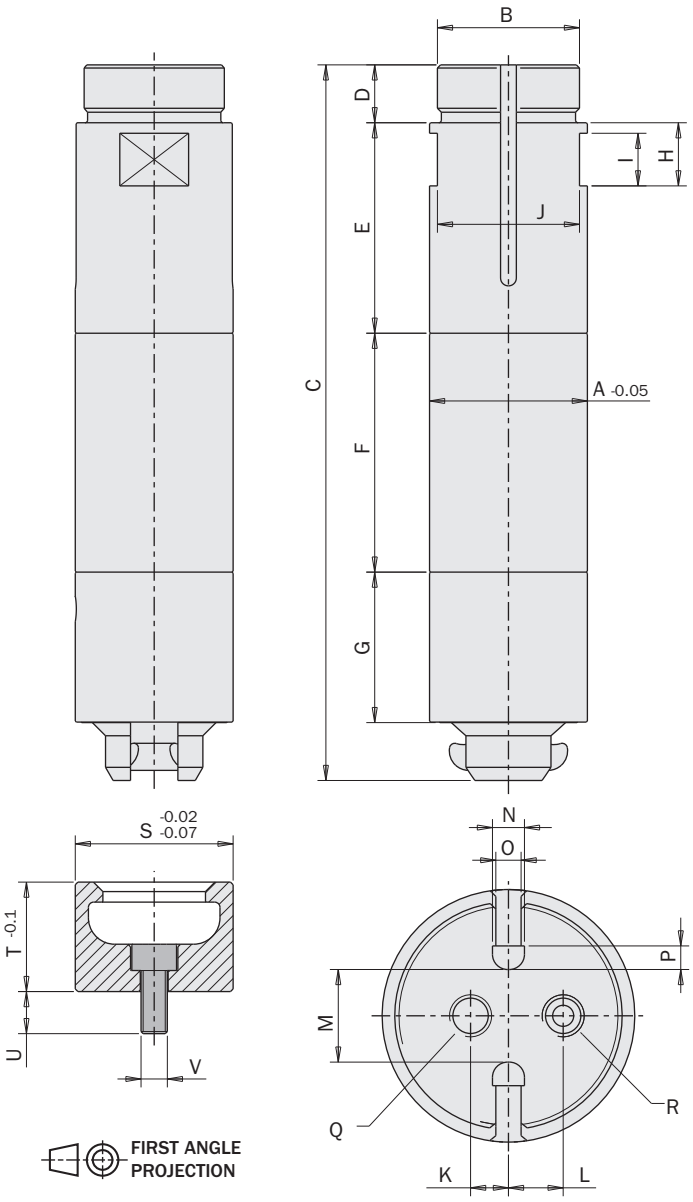
	AGG19-B	AGG21-B	AGG30-B
Charge axiale maximale sans air comprimé avant le relâchement *Maximum axial load without compressed air before releasing*	0 N	600 N	1400 N
Charge axiale maximale avec air comprimé avant la rupture *Maximum axial load with compressed air before breakage*	2000 N	2000 N	5000 N
Pression d'utilisation *Pressure range*	2 ÷ 8 bar (NO)	4 ÷ 8 bar (NC)	4.5 ÷ 8 bar (NC)
Température d'utilisation *Temperature range*	5 ÷ 60 °C.		



Dimensions (mm)
Dimensions (mm)

	AGG19-B	AGG21-B	AGG30-B
A	Ø20	Ø20	Ø30
B	M17x1	M17x1	M27x1
C	70.5	96.5	136
D	8	8	11
E	32	28	40
F	4	34	45.4
G	19.5	19.5	28.6
H	10	10	12
I	8	8	10
J	18	18	27
K	0	2.8	4.5
L	-	4.6	6.5
M	-	6	11
N	-	3.8	3.8
O	-	3	3
P	-	2.8	2.8
Q	M5	M3	M5
R	-	M3	M5
Poids *Weight*	85 g	115 g	390 g

	AGG21-C	AGG30-C
S	Ø20	Ø30
T	15.3	20.8
U	6.7	8
V	M4	M5
Poids *Weight*	25 g	75 g





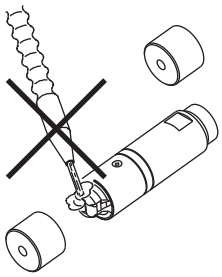


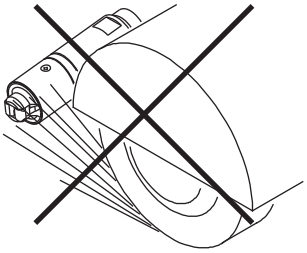
Avertissements

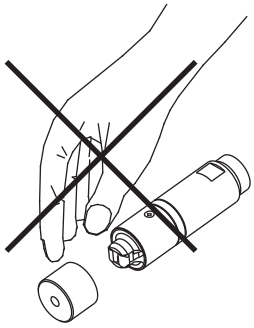
Eviter le contact avec des substances corrosives, des bavures de soudure, des poudres abrasives, qui pourraient endommager le fonctionnement de la pince. Pour aucun motif, des personnes ou des objets étrangers doivent se trouver dans le rayon d'action de la pince. La pince ne doit pas être mise en service avant que la machine de laquelle elle fait partie ne soit déclarée conforme aux dispositions de sécurité en vigueur.

Caution

Avoid the gripper coming into contact with the following media: coolants which cause corrosion, grinding dust or glowing sparks. Make sure that nobody can place his/her hand between the gripping tools and there are no objects in the path of the gripper. The gripper must not run before the whole machine, on which it is mounted, complies with the laws or safety norms of your country.







Circuit pneumatique

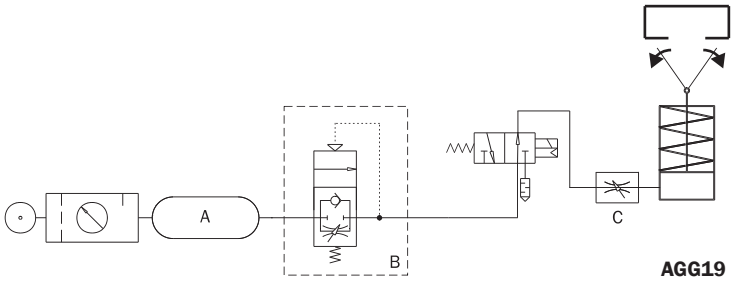
Disfonctionnements possibles sur le circuit d'alimentation de l'air comprimé:
1- Variation de la pression;
2- Mise sous pression trop brusque;
3- Vitesse des mâchoires excessive.

Solutions possibles pour résoudre les problèmes:
1- Réservoir externe (A); S
2- Vanne de demarrage progressif (B);
3- Réducteur de débit (C).

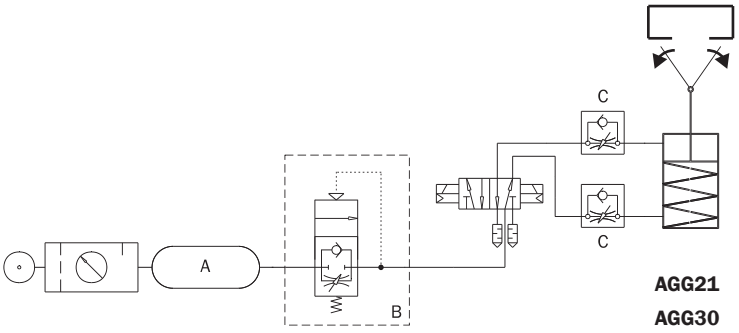
Pneumatic circuit

Common issues on a pneumatic system:
1- Pressure variation;
2- Pressurizing with empty cylinders;
3- Excessive speed of the jaws.

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



AGG19



AGG21
AGG30

Alimentation en air comprimé

AGG19

La pince s'alimente en montant un raccord M5. Lorsqu'elle est alimentée, elle s'accroche à la douille. Libération par ressort.

AGG21 AGG30

La pince s'alimente en montant deux raccords M3 (AGG21-B) ou M5 (AGG30-B).

La pince est actionnée avec de l'air comprimé filtré non nécessairement lubrifié.
Le choix initial, lubrifié ou non lubrifié, doit être maintenu pour toute la durée de la pince. Le circuit pneumatique doit être pressurisé progressivement, pour éviter les mouvements non contrôlés.

Compressed air feeding

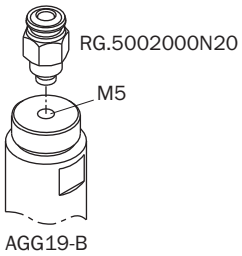
AGG19

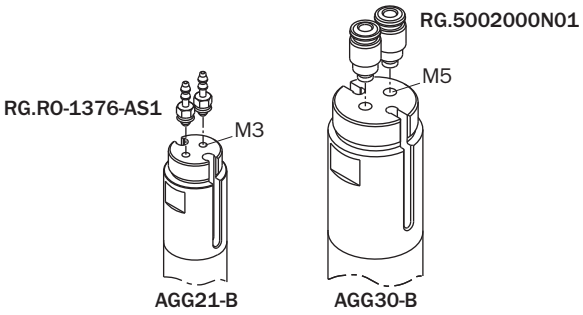
The gripper is driven by compressed air through an M5 fitting. When pressurized, the gripper engages the bushing. Spring release.

AGG21 AGG30

The gripper is driven by compressed air through two M3 (AGG21-B) or M5 (AGG30-B) fittings.

The gripper is driven by filtered compressed air not necessarily lubricated.
The initial choice on air lubrication (lubricated or not) must be kept for the entire service life of the gripper.
The pneumatic circuit must be pressurised progressively, to avoid uncontrolled movements.





Capteurs

Le relevé de la position d'exercice est confié à un ou plus capteurs magnétiques de proximité (facultatifs), qui relèvent la position à travers l'aimant sur le piston.
Par conséquent, une masse importante de matériau ferromagnétique ou des champs magnétiques intenses peuvent provoquer des problèmes de détection.

Les capteurs utilisés sont:

Sensors

The operating position is detected by magnetic proximity sensors (optional) through a magnet placed on the piston.
The presence of large masses of ferromagnetic material or intense magnetic fields may cause malfunctions.

The sensors that can be used are:

SN4N225-G	PNP	Câble 2.5m *2.5m cable*
SN4M225-G	NPN	
SN3N203-G	PNP	Connecteur M8 *Snap M8 plug connector*
SN3M203-G	NPN	
SS4N225-G	PNP	Câble 2.5m *2.5m cable*
SS4M225-G	NPN	
SS3N203-G	PNP	Connecteur M8 *Snap M8 plug connector*
SS3M203-G	NPN	

