KIT-GMPLM3240

Soluzione per manipolazione in camera bianca

Le pinze elettriche Gimatic possono operare in aree produttive ad elevato livello di pulizia e igiene mediante integrazione del KIT-GMPLM3240. L'uso di un adattatore consente di fissare la pinza elettrica ad un'interfaccia robot (non inclusa) e di proteggerne il funzionamento con una cover siliconica sterilizzabile.
Il fissaggio delle dita di presa (non incluse) è reso possibile mediante speciali viti igieniche in acciaio inossidabile.
Il sistema soddisfa i requisiti richiesti dalle massime classi di pulizia GMP (good manufacturing practice) di livello A e B.
Le principali caratteristiche sono:

- Adatto per pinze MPLM3240 (1), MPLF3270 (2) e MPCF3270 (3).
- Classi di pulizia GMP A e B.
- Cover realizzata in Silicone Silpuran® Wacker FDA 21 CFR §177.2600.
- Compatibile con procedura di pulizia con perossido di idrogeno (VHP-H^2O^2) e raggi ultravioletti UV.
- Grado di protezione del sistema completo IP65.
- Certificazione ISO14644-1 per camera bianca ISO 5.
- Viti igieniche in acciaio inossidabile (Novonox).
- Superficie trasparente che permette la lettura dei LED dei sensori interni o dei LED di stato dell'alimentazione.
- Superfici dal design igienico che prevengono l'accumulo di batteri.
- Semplice fissaggio delle dita di presa con sistema antirotazione.

Cleanroom Gripping Solution

*Gimatic electric grippers can operate in environments characterised by a high standard of cleanliness and hygiene by integrating the KIT-*GMPLM3240. *An adapter enables fastening the electric gripper to a robot interface (not included) and protecting its operation by means of a sterilisable silicone cover. The gripping fingers (not included) can be fastened by means of special hygienic stainless steel screws. The systems meets the most stringent GMP (Good Manufacturing Practice) cleanliness standards for Grade A and B.*
Its main characteristics are:

- *Suitable for the MPLM3240 (1), MPLF3270 (2) and MPCF3270 (3) grippers.*
- *Compliant with GMP Grade A and B cleanliness standards.*
- *Cover made in Silicone Silpuran®Wacker FDA 21 CFR §177.2600.*
- *Compatible with hydrogen peroxide (VHP-H_2O_2) and UV cleaning procedures.*
- *Complete system with IP65 protection rating.*
- *ISO14644-1 certification for ISO 5 cleanrooms.*
- *Stainless steel hygienic screws (Novonox).*
- *Transparent surface that enables reading the LEDs of the internal sensors and the power supply status LEDs.*
- *Hygienic design surfaces preventing the build-up of bacteria.*
- *Easy fastening of gripping fingers with anti-rotation system.*







KIT-GMPLM3240

(1)



MPLM3240 +

NEW



MPLM32-KIT-02

(2)



MPLF3270 +

NEW



MPLF-KIT-02

(3)

COMING SOON



MPCF3270 +



MPCF-KIT-01

Fraunhofer IPA TESTED® DEVICE
Gimatic S.R.L.
KIT-GMPLM3240
Report No. GI 1904-1109

Fraunhofer IPA TESTED® DEVICE
GIMATIC S.r.l.
Parallel gripper MPLM1630
Report No. GI 2003-1164

IP65
ENVIRONMENT DEGREE

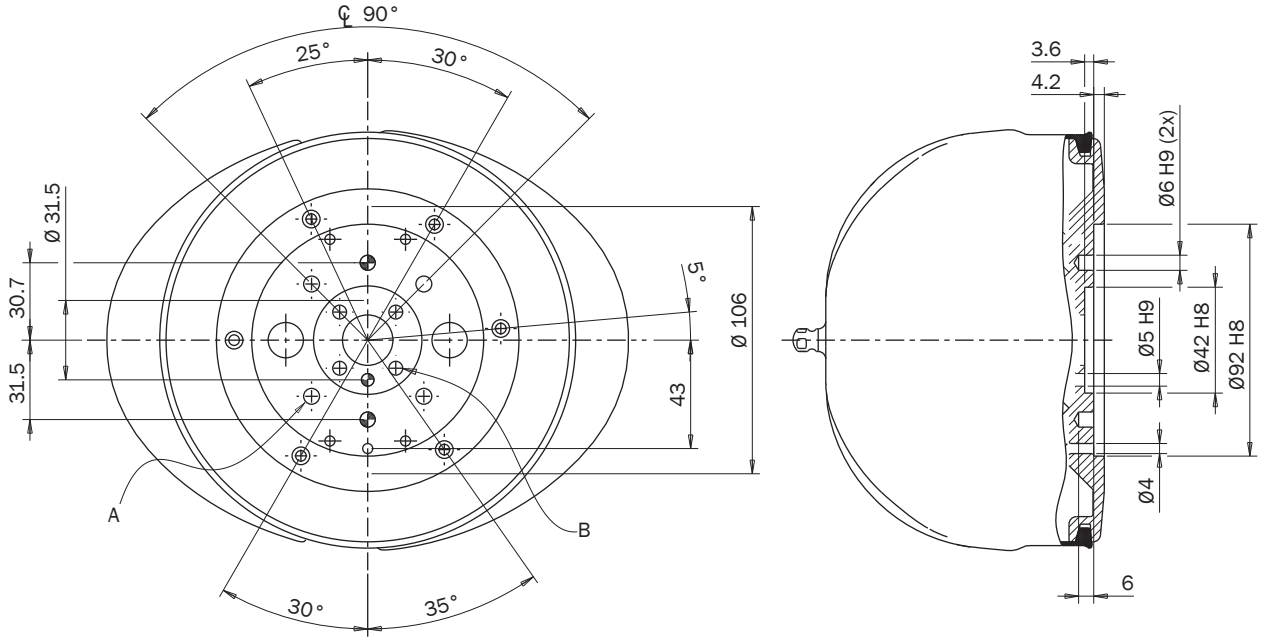
H_2O_2
CLEANING PROCEDURE

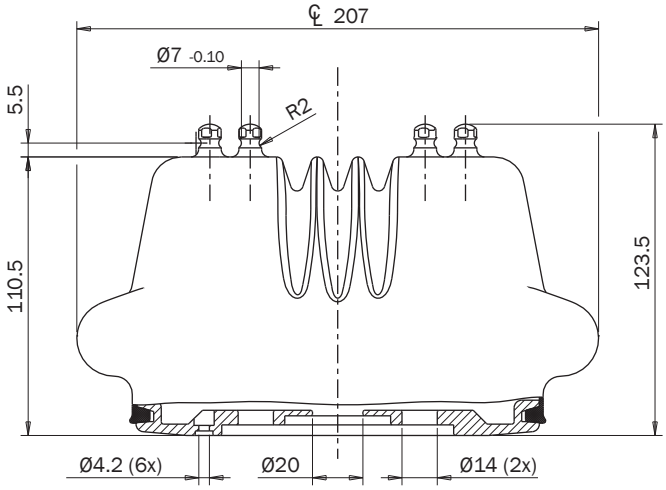
EMC / CE

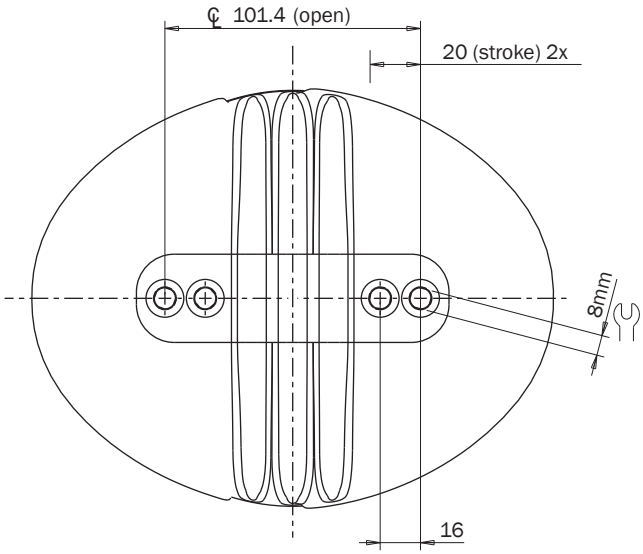
09/2021

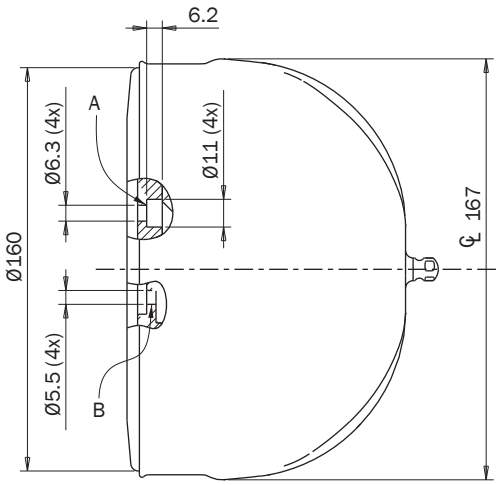
Dimensioni (mm)
Dimensions (mm)

FIRST ANGLE PROJECTION









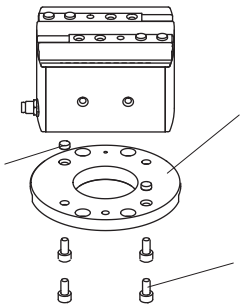
KIT-GMPLM3240

Assemblaggio
Assembly

- Montare la pinza (non inclusa nel KIT-GMPLM3240) sulla piastra di interfaccia della pinza utilizzando le viti a testa cilindrica con esagono incassato e le boccole di centraggio incluse nel kit, formando così il sottosistema pinza.

- *Mount the gripper (not included in the KIT-GMPLM3240 box) onto the gripper interface using the hex socket head cap screws and the centering sleeves included in the box and forming the gripper subsystem.*

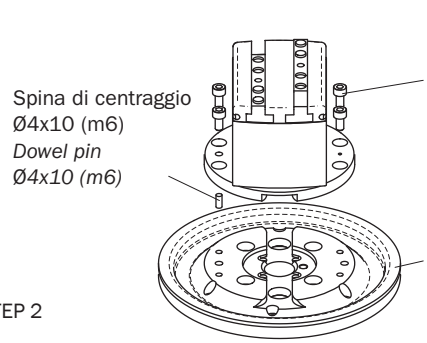
STEP 1



- Connettere il connettore M8 femmina alla pinza ed eventualmente guidare il cavo attraverso il foro al centro della piastra di interfaccia della pinza (a seconda dell'applicazione e della messa in funzione del robot).
- Fissare il sottosistema pinza sulla piastra di interfaccia del robot utilizzando le viti e spine di centraggio, formando così il sotto assieme pinza.
- Coppia di serraggio applicabile alle viti = 1.5 Nm.

- *Connect the female M8 connector to the gripper and eventually drive the cable below the gripper interface along the central groove of the robot interface (depending on the application constraint and commissioning of the robot).*
- *Fix gripper subsystem onto the robot interface using the screws and the centering pin forming the gripper subassembly.*
- *Maximum clamping torque of the screws = 1.5 Nm.*

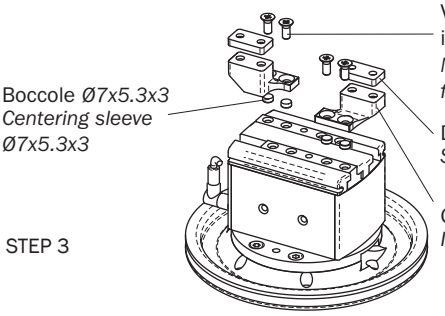
STEP 2



- Fissare le griffe interne e i distanziali utilizzando le viti a testa piana con intaglio a croce e le boccole di centraggio incluse nel kit.

- *Fix the internal jaws and the spacers using the cross recessed countersunk head screws and the centering sleeves included in the box.*

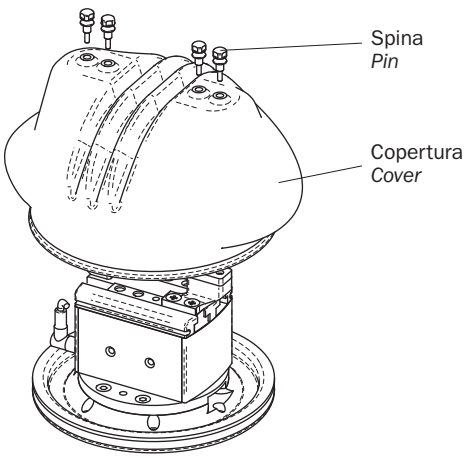
STEP 3



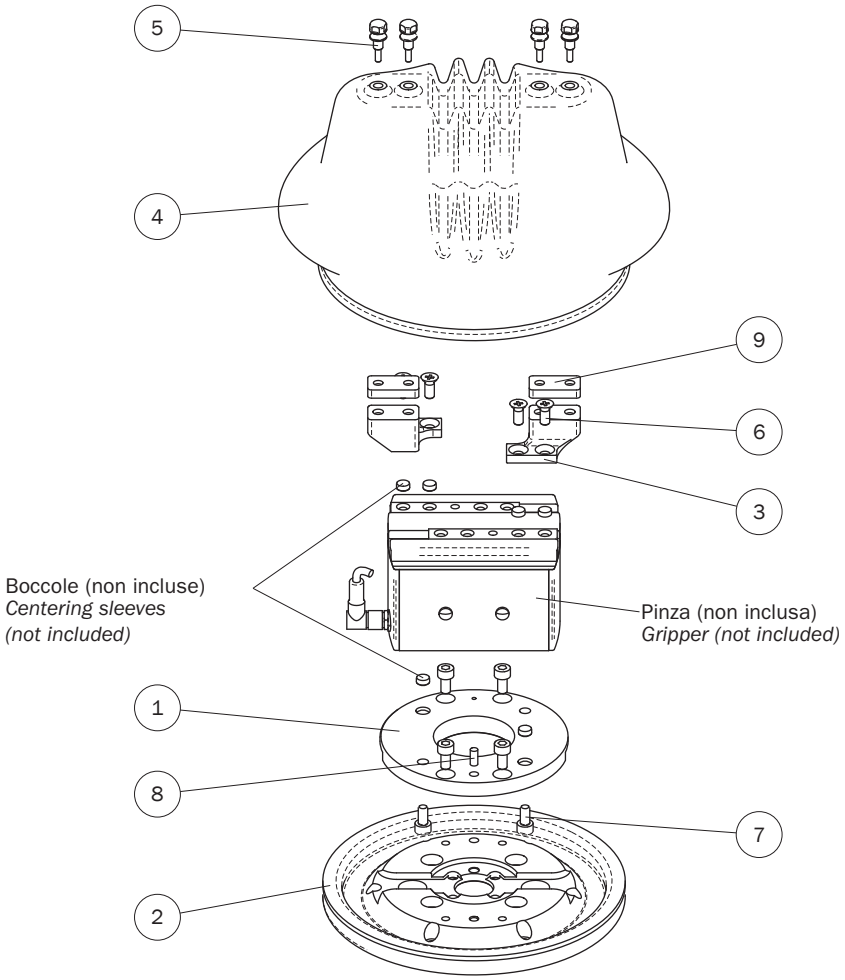
- Infine, istallare la cover di silicone e i pin esterni. Prestare attenzione che la cover di silicone sia correttamente inserita in ogni punto nella cava circolare della interfaccia del robot.

- *Finally, install the silicon cover and the external pins. Pay attention the silicon cover is correctly in place inside the circular groove of the robot interface all around the part.*

STEP 4



Elenco delle parti
Part list



Parti incluse
Included parts

1	Interfaccia pinza	1	120 g	*Gripper interface*	*1*
2	Interfaccia robot	1	400 g	*Robot interface*	*2*
3	Griffe interfacce	2	20 g	*Internal jaws*	*3*
4	Cover	1	152 g	*Cover*	*4*
5	Spina	4	5.3 g	*Pin*	*5*
6	Vite testa piana M5x12 inox a2	4	2 g	*Cross recessed flat countersunk head M5x12 inox a2*	*6*
7	Vite testa cilindrica esagono incassato M5x10 inox a2	8	2.9 g	*Hex socket head cap M5x10 inox a2*	*7*
8	Spina di centraggio ø4x10 (m6)	1	1.5 g	*Dowel pin ø4x10 (m6)*	*8*
9	Distanziale	2	1 g	*Spacer*	*9*

Marcatura CE

Il sistema è conforme con:

CE Marking reference

The system is in conformance with:

Directive 2004/108/CE, EN 62233 (2008-04), EN 61000-6-2+EC+IS1 (2005-08; 2005-09; 2005-11), EN 61000-6-3+A1 (2007-01; 2011-03), EN 61000-6-4 (2007-01), EN 55016-2-1+A1 (2004-10; 2005-08), EN 55016-2-3 (2006-12), EN 61000-4-2 (2009-03), EN 61000-4-3+A1+IS1+A2 (2006-05; 2008-02; 2009-02; 2010-07), EN 61000-4-4+A1 (2004-12; 2010-03), EN 61000-4-5 (2006-11), EN 61000-4-6+A1+IS1 (1996-07; 2001-12; 2004-07), EN 61000-4-6 (2009-03), CEI EN 60529 (1997-06).

Certificazioni IPA

Il sistema è dichiarato adatto per l'uso in camera bianca dall'istituto Fraunhofer, come indicato nella relazione N° GI 1904-1109.

IPA Certification reference

The system has been declared suitable for use in hygienic areas by Fraunhofer IPA Institute as stated in report No. GI 1904-1109.