



Tecnología de manipulación

Serie de pinzas GEP2000

THE KNOW-HOW FACTORY

ZIMMER GROUP

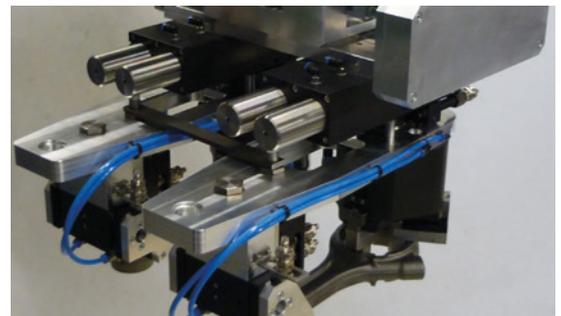
ORIENTADO AL CLIENTE DE FORMA CONSECUENTE

NUESTRO ÉXITO SE REMONTA A MUCHOS AÑOS EN LOS QUE SIEMPRE HEMOS INTENTADO OFRECER A NUESTROS CLIENTES SOLUCIONES INNOVADORAS Y PERSONALIZADAS. NOS HALLAMOS EN CONTINUO CRECIMIENTO Y, EN LA ACTUALIDAD, HEMOS LOGRADO UN NUEVO HITO: EL ESTABLECIMIENTO DE THE KNOW-HOW FACTORY. ¿HAY ALGÚN SECRETO PARA ESTE ÉXITO?

Principio. El crecimiento de nuestra empresa siempre se ha basado en productos y servicios excelentes. Asimismo, la empresa Zimmer destaca por ofrecer soluciones ingeniosas e importantes innovaciones técnicas. Por este motivo, sobre todo los clientes con pretensiones de liderazgo tecnológico acuden a nosotros. Justo cuando algo es complicado, Zimmer Group encuentra la mejor solución.

Estilo. Nuestro razonamiento y nuestra forma de proceder son interdisciplinarios. Así, facilitamos soluciones de proceso en seis ámbitos tecnológicos, y no solo en el desarrollo sino también en la producción. En este sentido, la oferta de Zimmer Group está orientada a todos los sectores. Facilitamos soluciones para todo tipo de problemas individuales del cliente. En todo el mundo.

Motivación. Quizás uno de los pilares más importantes de nuestro éxito sea la orientación al cliente. Somos prestadores de servicios en el mejor sentido de la palabra. Con Zimmer Group, nuestros clientes disponen de un contacto central para satisfacer sus necesidades. Con una elevada competencia de soluciones y una amplia oferta de una sola mano, atendemos a nuestros clientes de forma personalizada.



TECNOLOGÍAS



TECNOLOGÍA DE MANIPULACIÓN

MÁS DE 30 AÑOS DE EXPERIENCIA Y CONOCIMIENTO DEL SECTOR: NUESTROS COMPONENTES Y SISTEMAS DE MANIPULACIÓN NEUMÁTICOS, HIDRÁULICOS Y ELÉCTRICOS SON LÍDERES EN TODO EL MUNDO.

Componentes. Más de 2000 pinzas estandarizadas, unidades de giro, accesorios para robots y mucho más. Somos un proveedor con una gama completa de productos de alta calidad y líderes a nivel tecnológico con un elevado rendimiento de suministro.

Semiestándar. Nuestro tipo de construcción modular permite configuraciones personalizadas y tasas de innovación elevadas para la automatización de procesos.



TECNOLOGÍA DE AMORTIGUACIÓN

LA TECNOLOGÍA DE AMORTIGUACIÓN INDUSTRIAL Y LOS PRODUCTOS SOFT CLOSE REPRESENTAN LA INNOVACIÓN Y EL ESPÍRITU PIONERO DE THE KNOW-HOW FACTORY.

Tecnología de amortiguación industrial. Como soluciones estándar o específicas del cliente: nuestros productos permiten los máximos tiempos de ciclo y la máxima absorción de energía en cada impacto, con el mínimo espacio constructivo.

Soft Close. Desarrollo y producción en serie de amortiguadores por aire y fluidos, con la máxima calidad y rendimiento en el suministro.

OEM (Original equipment manufacturer) o cliente final. Tanto si se trata de componentes, sistemas de alimentación o instalaciones de producción completas: somos socios de muchos clientes de renombre en todo el mundo.



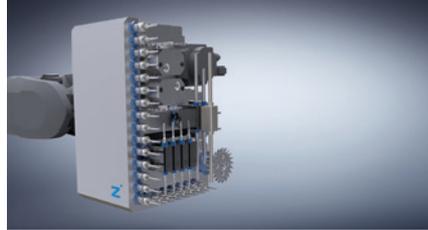
TECNOLOGÍA LINEAL

DESARROLLAMOS A MEDIDA PARA NUESTROS CLIENTES COMPONENTES Y SISTEMAS DE TECNOLOGÍA LINEAL.

Elementos de sujeción y de frenado.

Le ofrecemos más de 4000 variantes para guías lineales y cilíndricas, así como para los diferentes sistemas de guiado de todos los fabricantes. Ya sea de accionamiento manual, neumático, eléctrico o hidráulico.

Flexibilidad. Nuestros elementos de sujeción y frenado se ocupan de que los componentes móviles, como los ejes Z o las mesas de mecanizado, mantengan su posición de manera inmóvil y las máquinas o instalaciones se detengan lo más rápidamente posible en caso de emergencia.



TECNOLOGÍA DE PROCESOS

EN LOS SISTEMAS Y COMPONENTES DE TECNOLOGÍA DE PROCESOS SE EXIGE LA MÁXIMA EFICIENCIA. POR ESTE MOTIVO, NUESTRO EMBLEMA SON SOLUCIONES PERSONALIZADAS PARA EL CLIENTE AL MÁS ALTO NIVEL.

Amplia experiencia. Nuestro Know-how abarca desde el desarrollo de materiales, procesos y herramientas pasando por el diseño de producto hasta la fabricación de productos en serie.

Gran capacidad de producción. Zimmer Group la asocia con flexibilidad, calidad y precisión, también en los productos individuales del cliente.

Producción en serie. Fabricamos productos exigentes de metal (MIM), elastómeros y plástico –con flexibilidad y rapidez–.

TECNOLOGÍA DE MÁQUINA-HERRAMIENTA

ZIMMER GROUP DESARROLLA INNOVADORES SISTEMAS DE HERRAMIENTAS PARA TRABAJAR EN EL SECTOR DEL METAL, LA MADERA Y MATERIALES COMPUESTOS EN TODOS LOS ÁMBITOS. SOMOS SOCIO DE SISTEMAS E INNOVACIONES DE MUCHOS CLIENTES.

Conocimiento y experiencia. Por el conocimiento del sector y una colaboración de décadas en el desarrollo de cabezales, portaherramientas y sistemas de sujeción, estamos destinados a realizar nuevas tareas a nivel mundial en el futuro.

Componentes. Suministramos múltiples componentes estándar siempre estocados en nuestro almacén, y desarrollamos sistemas innovadores e individuales para clientes OEM y clientes finales –mucho más allá de la industria de la madera y del metal–.

Diversidad. Tanto si se trata de centros de mecanizado, tornos y tornos automáticos, células de procesamiento –las herramientas accionadas, sujeciones y cabezales de Zimmer Group se utilizan en cualquier parte–.

TECNOLOGÍA DE SISTEMAS

EN EL DESARROLLO DE SOLUCIONES DE SISTEMA INDIVIDUALES, ZIMMER GROUP SE ENCUENTRA ENTRE LOS ESPECIALISTAS LÍDERES MUNDIALES.

Individual. Un equipo de más de 20 experimentados constructores y diseñadores desarrolla y fabrica en estrecha colaboración con los clientes finales y los integradores de sistemas soluciones personalizadas para el cliente para tareas especiales. No importa si se trata de una aplicación sencilla para manipulación con pinza, o de una solución compleja de sistema.

Soluciones. Estas soluciones de sistema se emplean en muchos sectores, desde la construcción de maquinaria especial, la industria del automóvil y su industria auxiliar, la industria del plástico, los sectores de la electrónica y de los bienes de consumo, hasta las plantas de fundición: The Know-how Factory ayuda a una variedad de empresas a ser competitivas con una automatización eficiente.

PINZAS ELÉCTRICAS

VISTA GENERAL DE LAS SERIES



Serie

GEP2000

| | | | | |
|--|--------------|--------------|--------------|--------------|
| Número de tamaños constructivos | ● ● ● ● | | | |
| Carrera por mordaza [mm] | ■ 6 - 16 | | | |
| Fuerza de agarre [N] | ■ 40 ■ 500 | | | |
| Tensión [V] | 24 | | | |
| Consumo de corriente max. [A] | 2 | | | |
| Peso [kg] | 0.18 - 0.9 | | | |
| | IL-00 | IL-03 | IO-00 | IO-05 |
| Accionamiento | ⚙️ IO-Link | ⚙️ IO-Link | Digital I/O | Digital I/O |
| Equipamiento | | | | |
| Posicionables | | ● | | |
| Detección integrada | ● | ● | | ● |
| Fuerza de agarre ajustable | ● | ● | ● | ● |
| Protegido contra corrosión | | | | |
| Posibilidad de aire presurizado | | | | |
| Clase IP | 40 | 40 | 40 | 40 |
| Opciones | | | | |
| Detector magnético | | | ● | |
| Propiedades de seguridad | | | | |
| Autoretencción en el cierre por muelle C | | | | |
| Autoretencción en la apertura por muelle O | | | | |
| Autorretencción mecánica | ● | ● | ● | ● |
| Mantenimiento | | | | |
| Ciclos sin mantenimiento (máx.) | 10 mill. | 10 mill. | 10 mill. | 10 mill. |



GEP5000

GED5000

GEH6000IL

GED6000IL

| GEP5000 | | GED5000 | | GEH6000IL | | GED6000IL | |
|--------------|--|--------------|--|-------------------------|--|--------------|--|
| ● ● ● | | ● ● ● | | ● ● | | ● ● | |
| 6 - 10 | | 6 - 10 | | 40 80 | | 40 80 | |
| 540 1520 | | 540 1520 | | 10 1800 | | 15 1700 | |
| 24 | | 24 | | 24 | | 24 | |
| 5 | | 5 | | 2 A (-31) / 7,5 A (-03) | | 5 | |
| 0.79 - 1.66 | | 1.09 - 2.33 | | 0.7 - 2.6 | | 2.8 - 4.9 | |
| IL-00 | | IO-00 | | IL-00 | | IO-00 | |
| IO-Link | | Digital I/O | | IO-Link | | IO-Link | |
| ● | | ● | | ● | | ● | |
| ● | | ● | | ● | | ● | |
| ● | | ● | | ● | | ● | |
| ● | | ● | | ● | | ● | |
| 64* | | 64* | | 54 | | 54 | |
| 30 mill. | | 30 mill. | | 5 mill. | | 5 mill. | |

* con aire presurizado (máx. 0,5 bar)

PINZAS PARALELAS

SERIE GEP2000

▶ VENTAJAS DE PRODUCTO



IO-Link

“Pinza eléctrica compacta”

▶ Gran recorrido con mínimo espacio constructivo

¿Necesita una carrera grande porque agarra en forma positiva o desplaza un gran espectro de piezas, pero el espacio de construcción y la carga portante de su aplicación son limitados? ¡Entonces, esta pinza es lo que necesita!

▶ El accionamiento más sencillo

Usted elige si acciona la pinza como una válvula mediante puertos de E/S o prefiere la versión con IO-Link. Pero una cosa tienen en común: ambas versiones pueden integrarse fácilmente en cuanto a su control.

▶ Posicionamiento mediante IO-Link

Le permite posicionar las mordazas de la variante IL-03. De este modo, la carrera puede adaptarse con gran flexibilidad a la pieza de trabajo, lo que durante el proceso permite ahorrar tiempo y evitar cantos conflictivos.



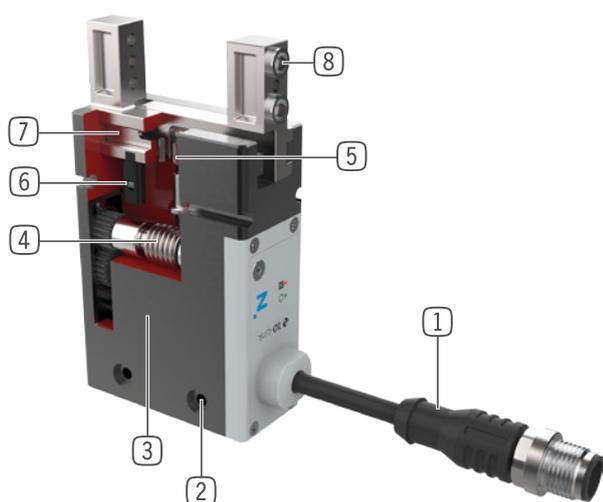
reddot design award
winner 2018

▶ CARACTERÍSTICAS DE LA SERIE

| Tamaño constructivo | Variantes | | | |
|---|-----------|-------|-------|-------|
| GEP20XX | IL-00 | IL-03 | IO-00 | IO-05 |
| IO-Link | • | • | | |
| Digital I/O | | | • | • |
| Posicionables | | • | | |
| 10 mill. de ciclos sin mantenimiento (máx.) | • | • | • | • |
| Detector magnético | | | • | |
| Detección integrada | • | • | | • |
| Fuerza de agarre ajustable | • | • | • | • |
| Autorretención mecánica | • | • | • | • |
| IP40 | • | • | • | • |



SUS VENTAJAS EN DETALLE



- ① **Accionamiento**
 - mediante puertos de E/S (IO) o mediante IO-Link (IL)
- ② **Fijación y posicionamiento**
 - varios lados alternativos para un montaje individual
- ③ **Motor sin escobillas DC**
 - Motor de corriente continua sin escobillas con poco desgaste
- ④ **Engranaje de tornillo sin fin para piñón dentado inclinado**
 - autoretenición en caso de pérdida de corriente eléctrica
- ⑤ **Sincronización**
 - a través de piñón y cremallera
- ⑥ **Detección de la posición**
 - imán permanente para la consulta directa del movimiento de las mordazas mediante detectores magnéticos
- ⑦ **Mordazas**
 - alojamiento de los dedos individuales
- ⑧ **Casquillos de centraje desmontable**
 - para un posicionamiento rápido y económico de los dedos

DATOS TÉCNICOS

| Tamaño constructivo | Carrera por mordaza [mm] | Fuerza de agarre [N] | Peso [kg] | Clase IP |
|---------------------|--------------------------|----------------------|-----------|----------|
| GEP2006 | 6 | 40 - 145 | 0.18 | IP40 |
| GEP2010 | 10 | 50 - 200 | 0.31 | IP40 |
| GEP2013 | 13 | 90 - 360 | 0.54 | IP40 |
| GEP2016 | 16 | 125 - 500 | 0.9 | IP40 |

OTRAS INFORMACIONES



Fuerza de agarre ajustable

- ▶ Fuerza de agarre adaptable en caso de accionamiento digital de la pinza mediante interruptor giratorio en cuatro niveles
- ▶ En la variante IO-Link, la fuerza de agarre se ajusta cómodamente mediante el control

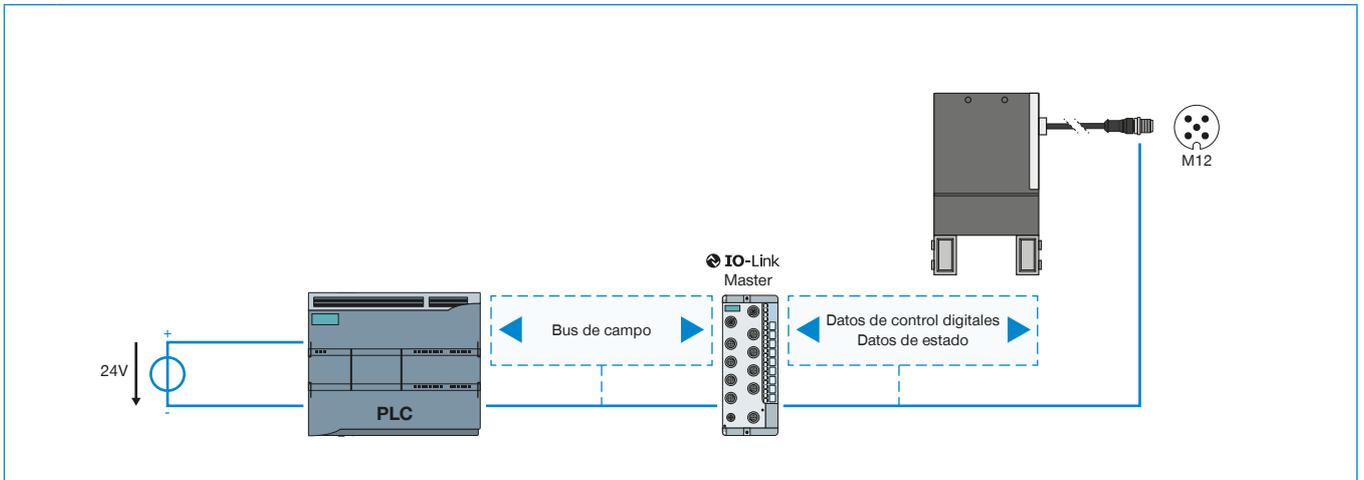


Seguridad de servicio

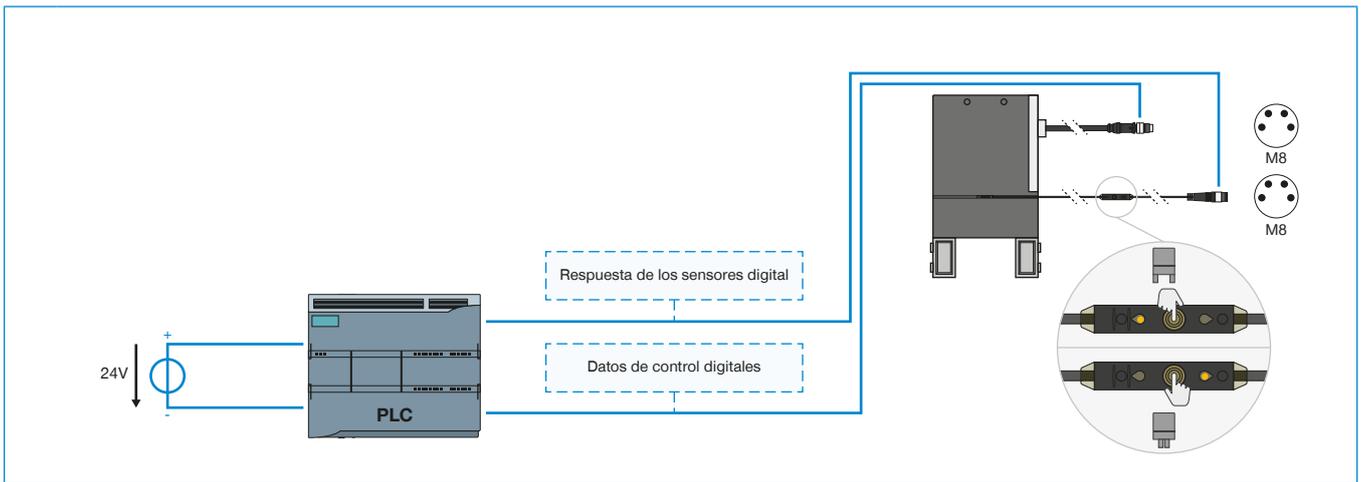
- ▶ Autorretenición mecánica en caso de corte de corriente, la pieza de trabajo se sujeta de forma segura
- ▶ La pinza puede abrirse mecánicamente mediante una llave de hexágono interior

ACCIONAMIENTO SERIE GEP2000

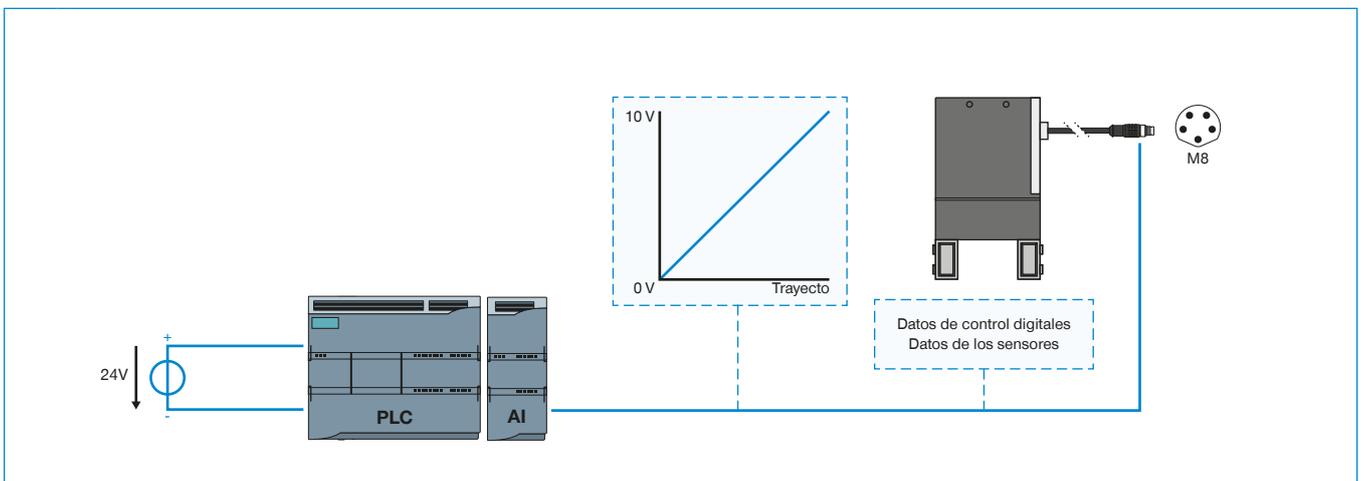
1 ▶ ACCIONAMIENTO IO-LINK – GEP2000IL



2 ▶ ACCIONAMIENTO DIGITAL – GEP2000IO-00



3 ▶ ACCIONAMIENTO DIGITAL + CONSULTA ANALÓGICA INTEGRADA – GEP2000IO-05



1 ▶ ACCIONAMIENTO IO-LINK – GEP2000IL

- ▶ Solución de cable único: datos de control, datos de estado/sensores y suministro de corriente mediante un cable
- ▶ Transmisión de datos bidireccional
- ▶ Fuerza de agarre y velocidad parametrizables mediante el software
- ▶ Pueden programarse 32 registros de datos de piezas de trabajo
- ▶ Detección de piezas en el rango de +/- 0,05 mm con rango de tolerancia de libre programación
- ▶ Posibilidad de lectura de datos de estado como la temperatura y el número de ciclos
- ▶ Posibilidad de integración en la HMI de ZIMMER
- ▶ Posibilidad de posicionamiento (sólo variante IL-03)

2 ▶ ACCIONAMIENTO DIGITAL – GEP2000IO-00

- ▶ Solución de cable único: datos de control y suministro de corriente mediante un cable
- ▶ Encargo de la pinza mediante señales digitales
- ▶ Respuesta digital opcional de la posición de la pinza mediante sensores externos
- ▶ Fuerza de agarre adaptable mediante interruptor giratorio en cuatro niveles al producto que debe agarrarse
- ▶ Posibilidad de integración en la HMI de ZIMMER

3 ▶ ACCIONAMIENTO DIGITAL + CONSULTA ANALÓGICA INTEGRADA – GEP2000IO-05

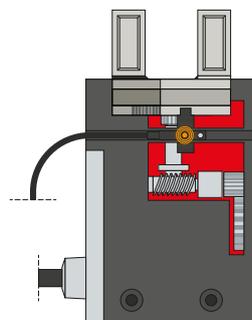
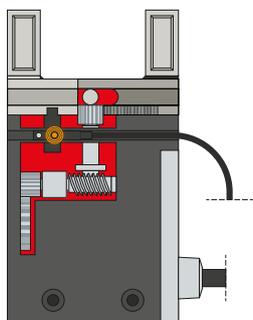
- ▶ Solución de cable único: datos de control, datos de sensores y suministro de corriente mediante un cable
- ▶ Encargo de la pinza mediante señales digitales
- ▶ Respuesta analógica integrada de la posición de la pinza
- ▶ Fuerza de agarre adaptable mediante interruptor giratorio en cuatro niveles al producto que debe agarrarse
- ▶ Posibilidad de integración en la HMI de ZIMMER

PINZAS PARALELAS

DESCRIPCIÓN DE LAS FUNCIONES DE LA SERIE GEP2000



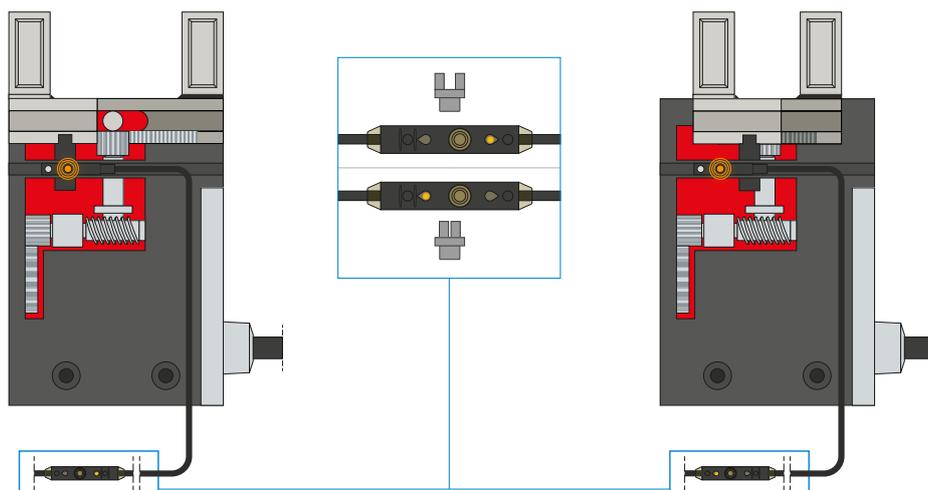
SEÑAL



Detectores magnéticos de 1 punto: MFS

Para la detección sin contacto de la posición del émbolo

Este sensor se monta en la ranura en C de la pinza y detecta los imanes colocados en la mordaza. La MFS02 está disponible en las versiones de 5 m de cable con extremo de hilo abierto y 0,3 m de cable con conector.



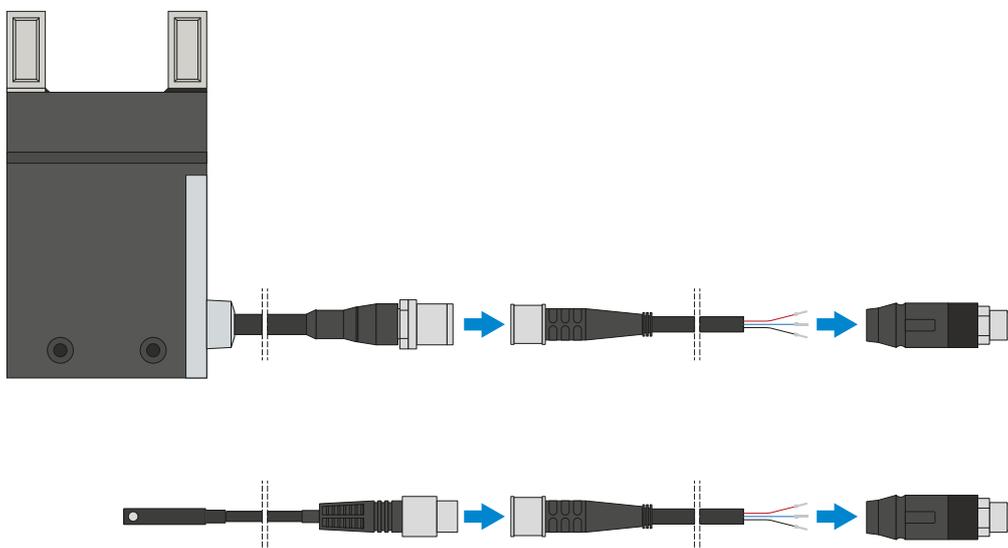
Detectores magnéticos de 2 puntos: MFS

Con dos puntos de cambio libremente programables

Mediante la unidad de programación integrada en el cable, en este sensor pueden definirse libremente dos puntos de cambio. Para ello, el sensor se fija en la ranura en C, se inicia la posición uno con la pinza y se programa la posición pulsando el «teach button». A continuación, se inicia y programa la segunda posición con la pinza. Para garantizar el uso con todo tipo de condiciones de espacio, los sensores se suministran en dos variantes. Mientras que la MFS02 horizontal, con salida de cables recta, prácticamente desaparece por completo en la ranura en C de la pinza, la MFS01 vertical es más alta, aunque posee una salida de cables desplazada 90°. Los sensores están disponibles en las versiones de 5 m de cable con extremo de hilo abierto y 0,3 m de cable con conector.



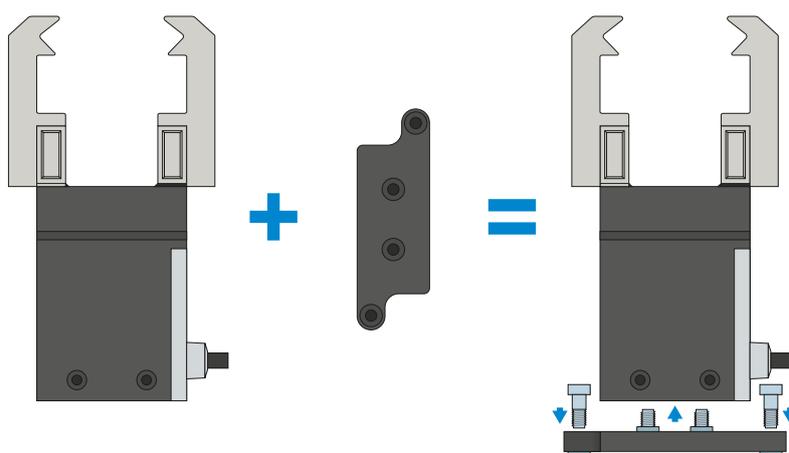
CONEXIONES/OTROS



Cable conector

Para prolongar y confeccionar las líneas de conexión

Se suministran cables con una longitud de 5 m con extremo de hilo abierto. Los cables pueden acortarse individualmente según las respectivas necesidades o bien confeccionarse con conectores en los tamaños M8 y M12. Para la conexión IO-Link se suministra un cable de 5 m de longitud con conector macho/hembra.



Placa adaptadora

Posibilidad de unión con tornillos adicional

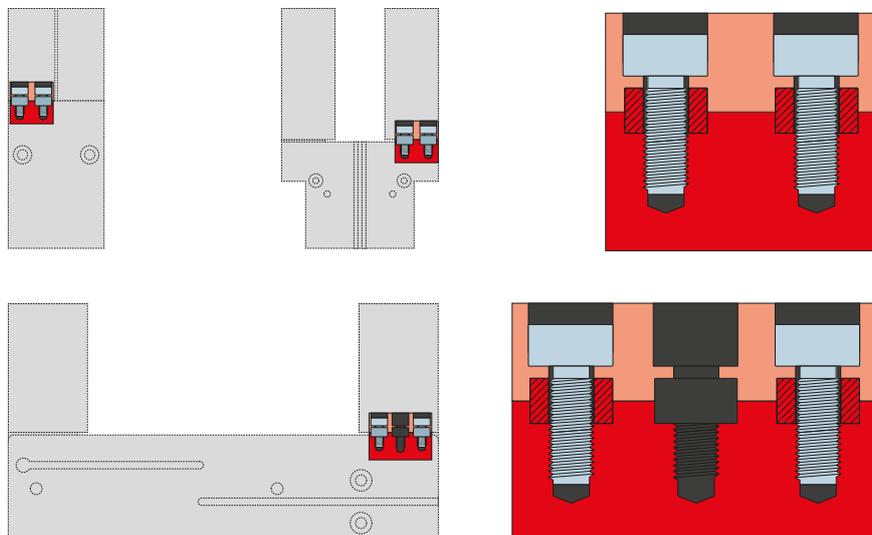
Mediante la colocación de la placa adaptadora disponible opcionalmente, si por motivos de espacio no pueden utilizarse las opciones de fijación integradas en la carcasa de pinza, la pinza también puede atornillarse en posición vertical (desde arriba).

PINZAS PARALELAS

DESCRIPCIÓN DE LAS FUNCIONES DE LA SERIE GEP2000



CONEXIONES/OTROS



Casquillos de centraje

Para una determinación de la posición definida de los dedos

Los casquillos de centraje se insertan en los ajustes de las mordazas para definir la posición de los dedos. Los casquillos de centraje pueden compararse a una unión mediante pasadores.



PINZAS PARALELAS

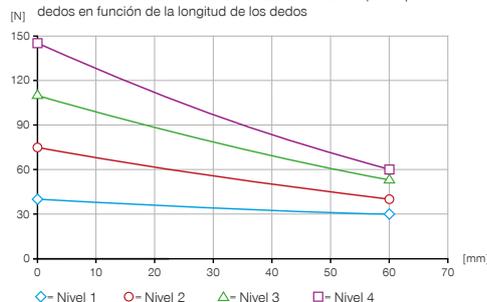
TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2006

ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y pares estáticos que pueden influir adicionalmente en la fuerza de agarre.



| | |
|---------|-----|
| Mr [Nm] | 2.5 |
| Mx [Nm] | 2.5 |
| My [Nm] | 2 |
| Fa [N] | 140 |

DATOS TÉCNICOS

| Referencia | Datos técnicos | | | |
|--|---------------------------|---------------------------|----------------|----------------------|
| | GEP2006IL-00-B | GEP2006IL-03-B | GEP2006IO-00-B | GEP2006IO-05-B |
| Accionamiento | IO-Link | IO-Link | Digital I/O | Digital I/O |
| Posicionables | | Sí | | |
| Detección de la posición integrada | mediante datos de proceso | mediante datos de proceso | no | analógico 0 ... 10 V |
| Carrera por mordaza [mm] | 6 | 6 | 6 | 6 |
| Autorretención | mecánica | mecánica | mecánica | mecánica |
| Sincronización [s] | 0.03 | 0.03 | 0.03 | 0.03 |
| Peso propio del dedo montado máx. [kg] | 0.05 | 0.05 | 0.05 | 0.05 |
| Longitud de los dedos máx. [mm] | 60 | 60 | 60 | 60 |
| Precisión de repetición +/- [mm] | 0.02 | 0.02 | 0.02 | 0.02 |
| Temperatura de servicio [°C] | 5 ... +60 | 5 ... +60 | 5 ... +60 | 5 ... +60 |
| Tensión [V] | 24 | 24 | 24 | 24 |
| Consumo de corriente max. [A] | 1 | 1 | 1 | 1 |
| Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm] | 0.5 | 0.5 | 0.5 | 0.5 |
| Protección según IEC 60529 | IP40 | IP40 | IP40 | IP40 |
| Peso [kg] | 0.18 | 0.18 | 0.18 | 0.18 |

DATOS TÉCNICOS DE LOS NIVELES DE FUERZA

| Referencia | Nivel 1 | | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2006IL-00-B | GEP2006IL-03-B | GEP2006IO-00-B | GEP2006IO-05-B |
| Fuerza de agarre [N] | 40 | 40 | 40 | 40 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.21 / 0.21 | 0.21 / 0.21 | 0.21 / 0.21 | 0.21 / 0.21 |

| Referencia | Nivel 2 | | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2006IL-00-B | GEP2006IL-03-B | GEP2006IO-00-B | GEP2006IO-05-B |
| Fuerza de agarre [N] | 75 | 75 | 75 | 75 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.15 / 0.15 | 0.15 / 0.15 | 0.15 / 0.15 | 0.15 / 0.15 |

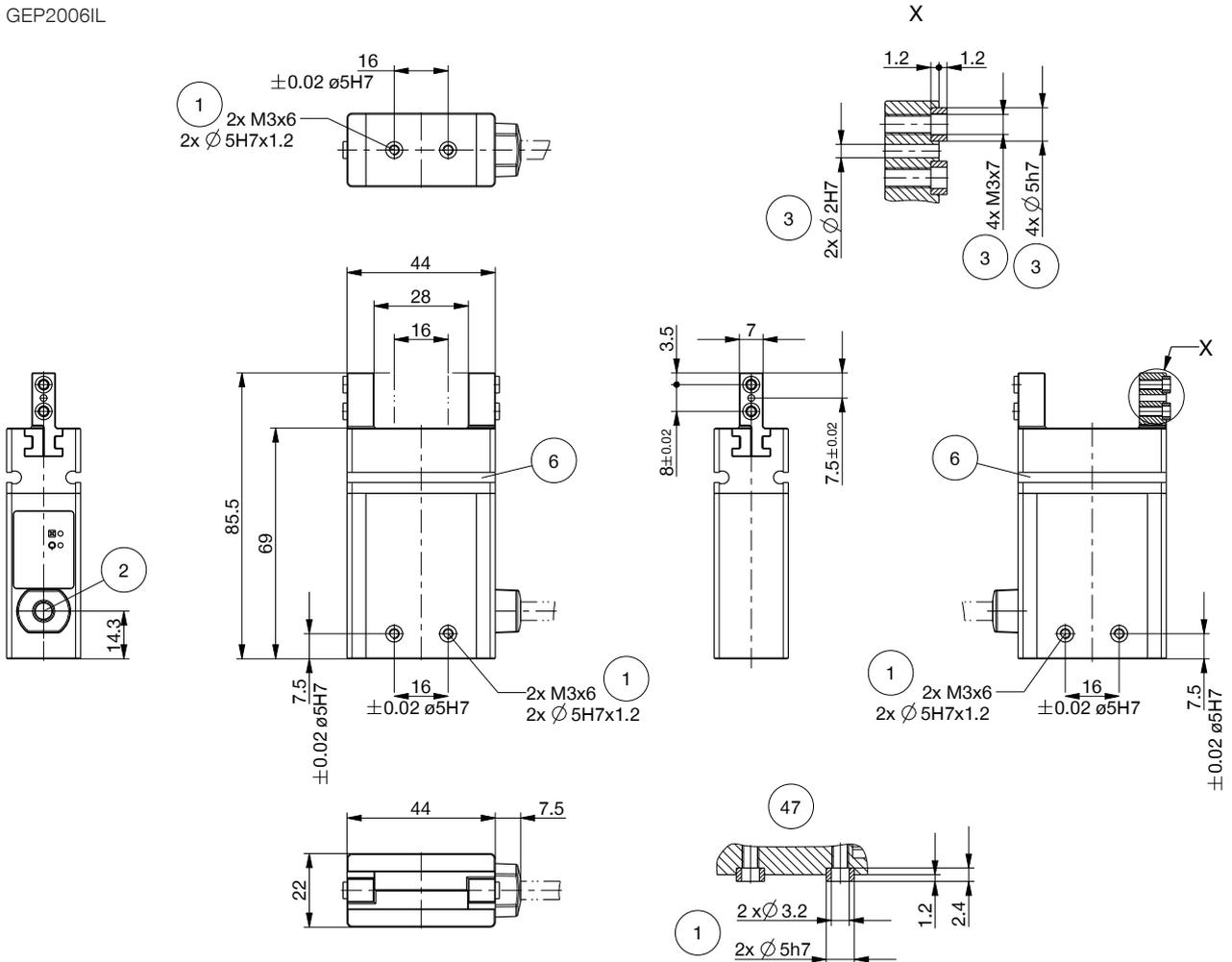
| Referencia | Nivel 3 | | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2006IL-00-B | GEP2006IL-03-B | GEP2006IO-00-B | GEP2006IO-05-B |
| Fuerza de agarre [N] | 110 | 110 | 110 | 110 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.12 / 0.12 | 0.12 / 0.12 | 0.12 / 0.12 | 0.12 / 0.12 |

| Referencia | Nivel 4 | | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2006IL-00-B | GEP2006IL-03-B | GEP2006IO-00-B | GEP2006IO-05-B |
| Fuerza de agarre [N] | 145 | 145 | 145 | 145 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.1 / 0.1 | 0.1 / 0.1 | 0.1 / 0.1 | 0.1 / 0.1 |

DIBUJOS TÉCNICOS

GEP2006IL

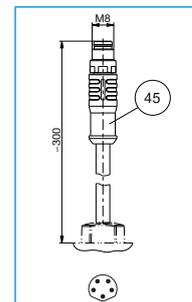
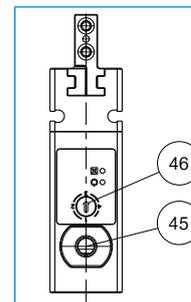
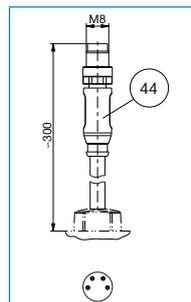
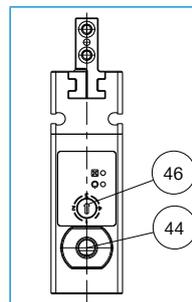
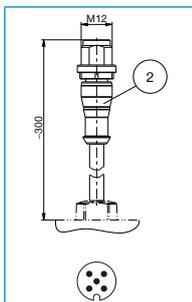
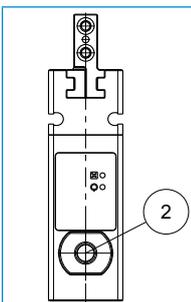
- ① Fijación pinza
- ② Abastecimiento de energía IO-Link (M12, 5 polos)
- ③ Sujeción dedo
- ⑥ Ranura para detectores magnéticos
- ④④ Abastecimiento de energía (M8, 4 polos)
- ④⑤ Abastecimiento de energía (M8, 5 polos)
- ④⑥ Ajuste del nivel de fuerza
- ④⑦ Interfaz de fijación de la pinza



GEP2006IL-00-B

GEP2006IO-00-B

GEP2006IO-05-B



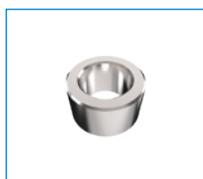
PINZAS PARALELAS

TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2006

▶ ACCESORIOS



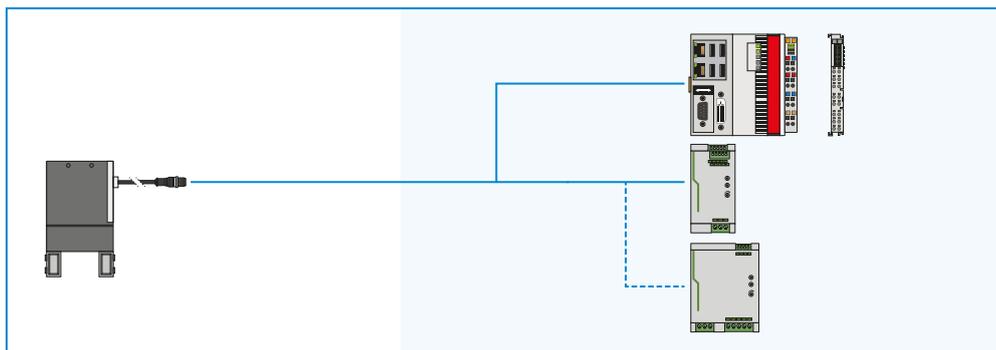
▶ INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Anillo de centrado

354237

▶ ENCONTRARÁ EJEMPLOS DE CONFIGURACIÓN EN LA PÁGINA 32 / 33



▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2006IL



CONEXIONES/OTROS



KAG500IL
Cable conector recto 5 m
- macho, hembra M12



AP2006
Placa adaptadora



SCM-C-00-00-A
Smart Communication
Module

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2006IO-00-B



SEÑAL



MFS01-S-KHC-P1-PNP
Detector magnético angular,
cable de 0,3 m - conector M8



MFS02-S-KHC-P1-PNP
Detector magnético recto,
cable de 0,3 m - conector M8



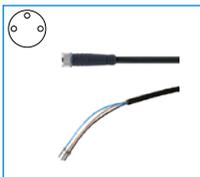
MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular,
cable de 0,3 m - conector M8



MFS02-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos recto,
cable de 0,3 m - conector M8



CONEXIONES/OTROS



KAG500
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



KAG500B4
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



S8-G-3
Conector M8 recto con-
feccionable



S8-G-4
Conector M8 recto con-
feccionable

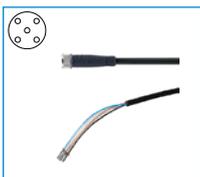


AP2006
Placa adaptadora

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2006IO-05-B



CONEXIONES/OTROS



KAG500B5
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



AP2006
Placa adaptadora

PINZAS PARALELAS

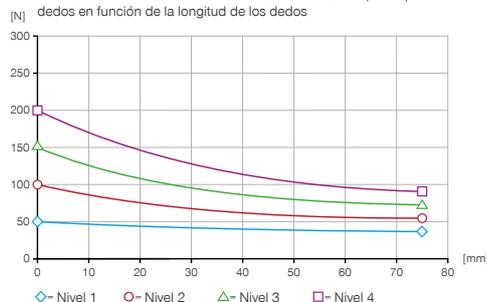
TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2010

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y pares estáticos que pueden influir adicionalmente en la fuerza de agarre.



| | |
|---------|-----|
| Mr [Nm] | 7 |
| Mx [Nm] | 7 |
| My [Nm] | 5.5 |
| Fa [N] | 200 |

► DATOS TÉCNICOS

| Referencia | ► Datos técnicos | | | |
|--|---------------------------|---------------------------|----------------|----------------------|
| | GEP2010IL-00-B | GEP2010IL-03-B | GEP2010IO-00-B | GEP2010IO-05-B |
| Accionamiento | IO-Link | IO-Link | Digital I/O | Digital I/O |
| Posicionables | | Sí | | |
| Detección de la posición integrada | mediante datos de proceso | mediante datos de proceso | no | analógico 0 ... 10 V |
| Carrera por mordaza [mm] | 10 | 10 | 10 | 10 |
| Autorretención | mecánica | mecánica | mecánica | mecánica |
| Sincronización [s] | 0.03 | 0.03 | 0.03 | 0.03 |
| Peso propio del dedo montado máx. [kg] | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 0.1 |
| Longitud de los dedos máx. [mm] | 80 | 80 | 80 | 80 |
| Precisión de repetición +/- [mm] | 0.02 | 0.02 | 0.02 | 0.02 |
| Temperatura de servicio [°C] | 5 ... +60 | 5 ... +60 | 5 ... +60 | 5 ... +60 |
| Tensión [V] | 24 | 24 | 24 | 24 |
| Consumo de corriente max. [A] | 1 | 1 | 1 | 1 |
| Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm] | 0.5 | 0.5 | 0.5 | 0.5 |
| Protección según IEC 60529 | IP40 | IP40 | IP40 | IP40 |
| Peso [kg] | 0.31 | 0.31 | 0.31 | 0.31 |

► DATOS TÉCNICOS DE LOS NIVELES DE FUERZA

| Referencia | ► Nivel 1 | | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2010IL-00-B | GEP2010IL-03-B | GEP2010IO-00-B | GEP2010IO-05-B |
| Fuerza de agarre [N] | 50 | 50 | 50 | 50 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.3 / 0.3 | 0.3 / 0.3 | 0.3 / 0.3 | 0.3 / 0.3 |

| Referencia | ► Nivel 2 | | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2010IL-00-B | GEP2010IL-03-B | GEP2010IO-00-B | GEP2010IO-05-B |
| Fuerza de agarre [N] | 100 | 100 | 100 | 100 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.25 / 0.25 | 0.25 / 0.25 | 0.25 / 0.25 | 0.25 / 0.25 |

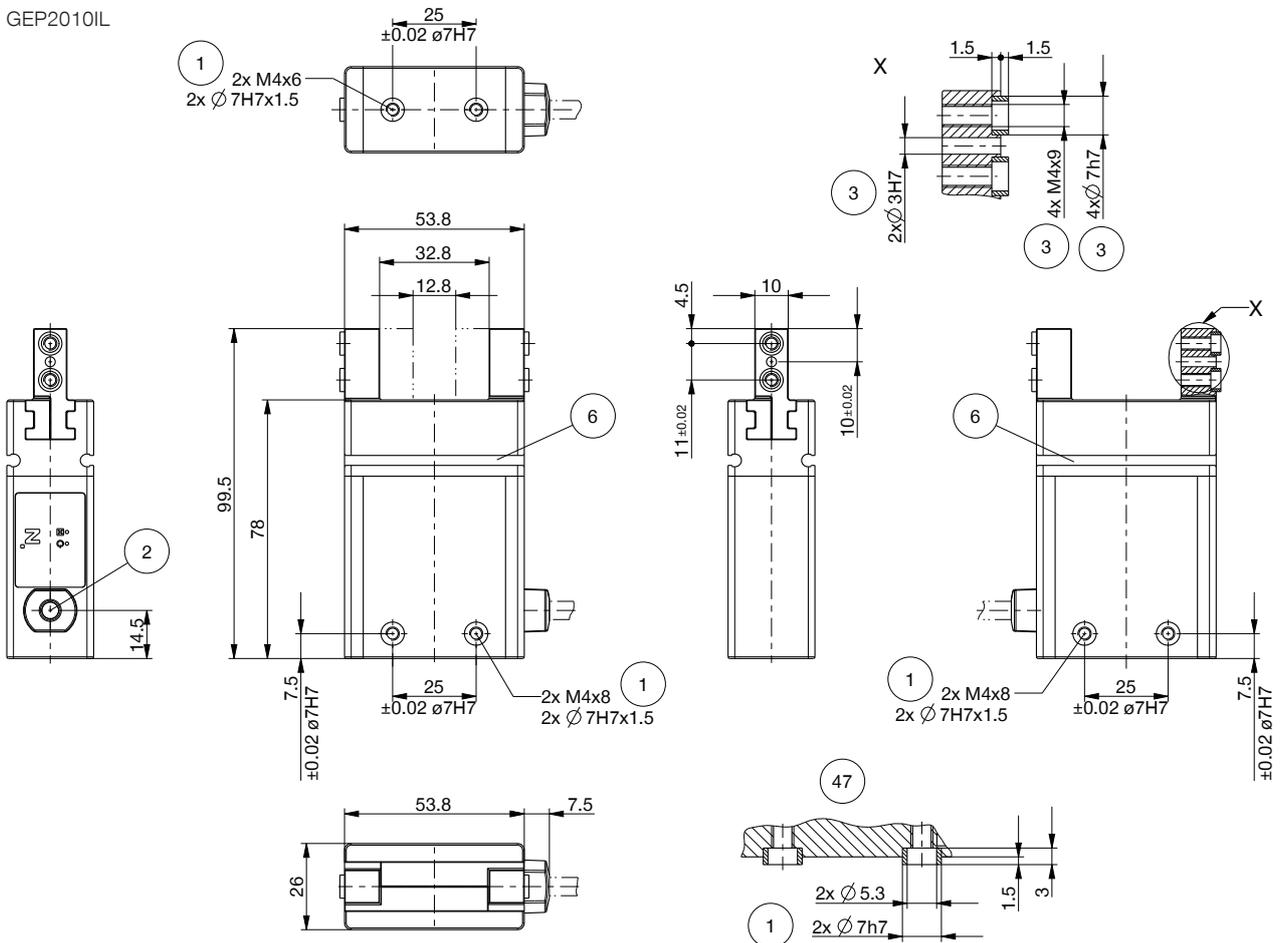
| Referencia | ► Nivel 3 | | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2010IL-00-B | GEP2010IL-03-B | GEP2010IO-00-B | GEP2010IO-05-B |
| Fuerza de agarre [N] | 150 | 150 | 150 | 150 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.22 / 0.22 | 0.22 / 0.22 | 0.22 / 0.22 | 0.22 / 0.22 |

| Referencia | ► Nivel 4 | | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2010IL-00-B | GEP2010IL-03-B | GEP2010IO-00-B | GEP2010IO-05-B |
| Fuerza de agarre [N] | 200 | 200 | 200 | 200 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.19 / 0.19 | 0.19 / 0.19 | 0.19 / 0.19 | 0.19 / 0.19 |

DIBUJOS TÉCNICOS

- ① Fijación pinza
- ② Abastecimiento de energía IO-Link (M12, 5 polos)
- ③ Sujeción dedo
- ⑥ Ranura para detectores magnéticos
- ④④ Abastecimiento de energía (M8, 4 polos)
- ④⑤ Abastecimiento de energía (M8, 5 polos)
- ④⑥ Ajuste del nivel de fuerza
- ④⑦ Interfaz de fijación de la pinza

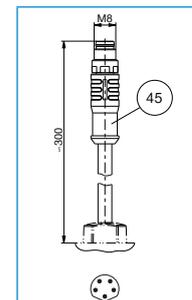
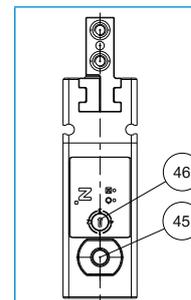
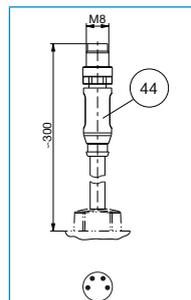
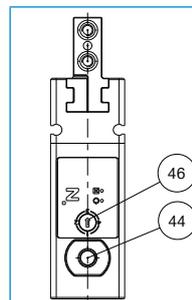
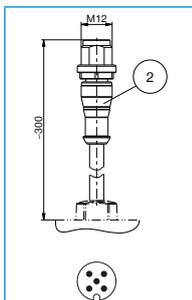
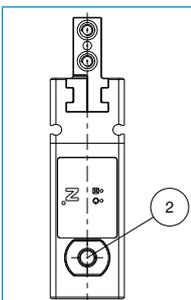
GEP2010IL



GEP2010IL-00-B

GEP2010IO-00-B

GEP2010IO-05-B



PINZAS PARALELAS

TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2010

▶ ACCESORIOS



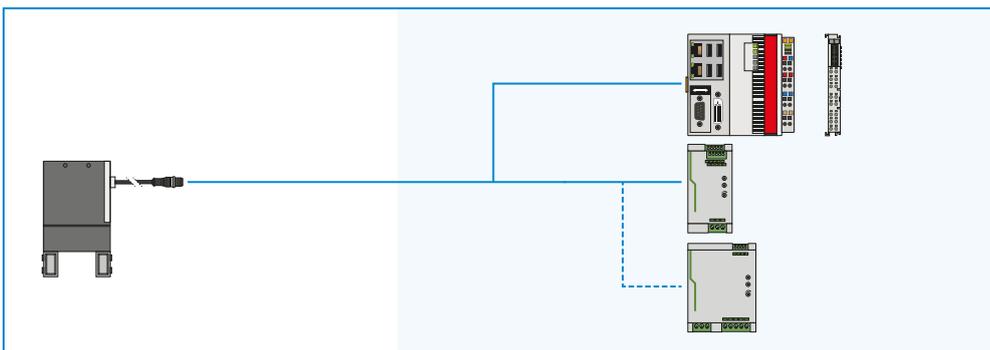
▶ INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Anillo de centrado

390677

▶ ENCONTRARÁ EJEMPLOS DE CONFIGURACIÓN EN LA PÁGINA 32 / 33



▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2010IL



CONEXIONES/OTROS



KAG500IL
Cable conector recto 5 m
- macho, hembra M12



AP2010
Placa adaptadora



SCM-C-00-00-A
Smart Communication
Module

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2010IO-00-B



SEÑAL



MFS01-S-KHC-P1-PNP
Detector magnético angular,
cable de 0,3 m - conector M8



MFS02-S-KHC-P1-PNP
Detector magnético recto,
cable de 0,3 m - conector M8



MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular,
cable de 0,3 m - conector M8



MFS02-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos recto,
cable de 0,3 m - conector M8



CONEXIONES/OTROS



KAG500
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



KAG500B4
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



S8-G-3
Conector M8 recto con-
feccionable



S8-G-4
Conector M8 recto con-
feccionable

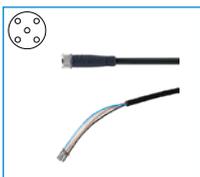


AP2010
Placa adaptadora

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2010IO-05-B



CONEXIONES/OTROS



KAG500B5
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



AP2010
Placa adaptadora

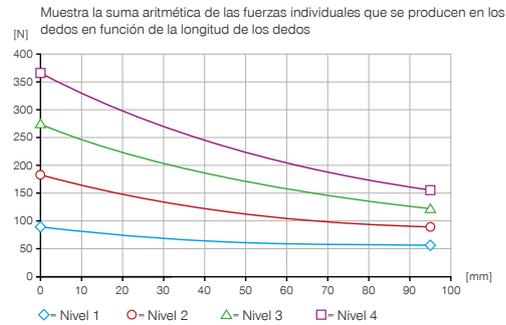
PINZAS PARALELAS

TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2013

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Gráfico de fuerzas



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y pares estáticos que pueden influir adicionalmente en la fuerza de agarre.



| | |
|---------|-----|
| Mr [Nm] | 13 |
| Mx [Nm] | 13 |
| My [Nm] | 10 |
| Fa [N] | 325 |

► DATOS TÉCNICOS

| Referencia | ► Datos técnicos | | |
|--|---------------------------|----------------|----------------------|
| | GEP2013IL-00-A | GEP2013IO-00-A | GEP2013IO-05-A |
| Accionamiento | IO-Link | Digital I/O | Digital I/O |
| Detección de la posición integrada | mediante datos de proceso | no | analógico 0 ... 10 V |
| Carrera por mordaza [mm] | 13 | 13 | 13 |
| Autorretención | mecánica | mecánica | mecánica |
| Sincronización [s] | 0.055 | 0.055 | 0.055 |
| Peso propio del dedo montado máx. [kg] | 0.15 | 0.15 | 0.15 |
| Longitud de los dedos máx. [mm] | 100 | 100 | 100 |
| Precisión de repetición +/- [mm] | 0.02 | 0.02 | 0.02 |
| Temperatura de servicio [°C] | +5 ... +60 | +5 ... +60 | +5 ... +60 |
| Tensión [V] | 24 | 24 | 24 |
| Consumo de corriente max. [A] | 2 | 2 | 2 |
| Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm] | 0.5 | 0.5 | 0.5 |
| Protección según IEC 60529 | IP40 | IP40 | IP40 |
| Peso [kg] | 0.54 | 0.54 | 0.54 |

► DATOS TÉCNICOS DE LOS NIVELES DE FUERZA

| Referencia | ► Nivel 1 | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2013IL-00-A | GEP2013IO-00-A | GEP2013IO-05-A |
| Fuerza de agarre [N] | 90 | 90 | 90 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.42 / 0.42 | 0.42 / 0.42 | 0.42 / 0.42 |

| Referencia | ► Nivel 2 | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2013IL-00-A | GEP2013IO-00-A | GEP2013IO-05-A |
| Fuerza de agarre [N] | 180 | 180 | 180 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.32 / 0.32 | 0.32 / 0.32 | 0.32 / 0.32 |

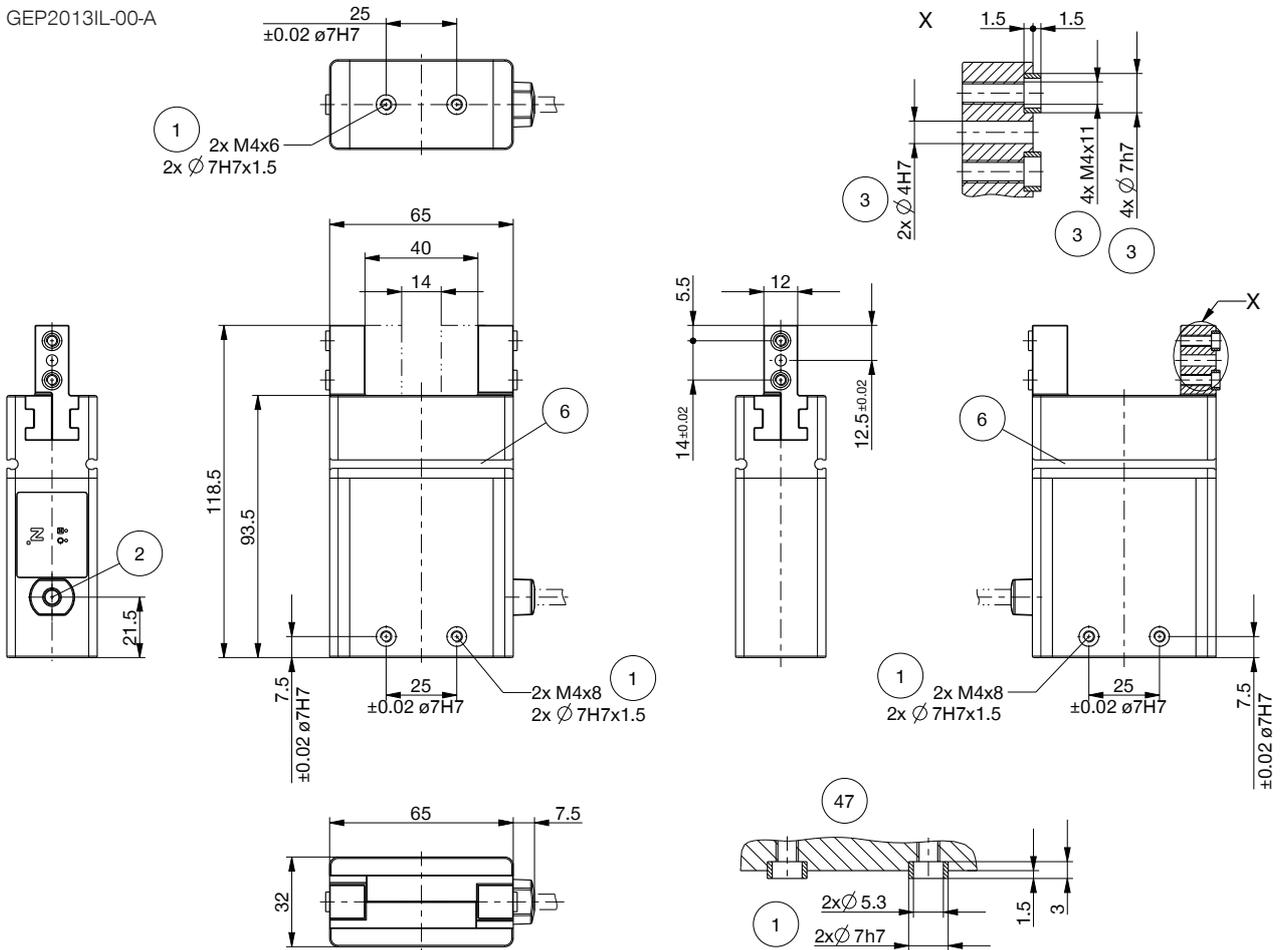
| Referencia | ► Nivel 3 | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2013IL-00-A | GEP2013IO-00-A | GEP2013IO-05-A |
| Fuerza de agarre [N] | 270 | 270 | 270 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.26 / 0.26 | 0.26 / 0.26 | 0.26 / 0.26 |

| Referencia | ► Nivel 4 | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2013IL-00-A | GEP2013IO-00-A | GEP2013IO-05-A |
| Fuerza de agarre [N] | 360 | 360 | 360 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.23 / 0.23 | 0.23 / 0.23 | 0.23 / 0.23 |

DIBUJOS TÉCNICOS

- ① Fijación pinza
- ② Abastecimiento de energía IO-Link (M12, 5 polos)
- ③ Sujeción dedo
- ⑥ Ranura para detectores magnéticos
- ④④ Abastecimiento de energía (M8, 4 polos)
- ④⑤ Abastecimiento de energía (M8, 5 polos)
- ④⑥ Ajuste del nivel de fuerza
- ④⑦ Interfaz de fijación de la pinza

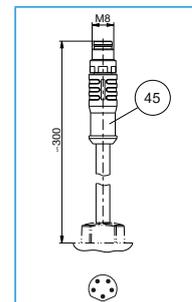
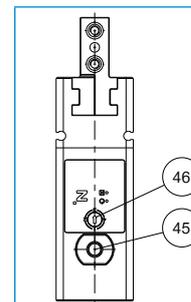
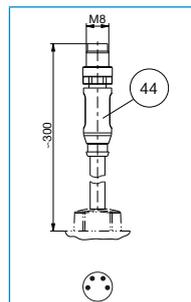
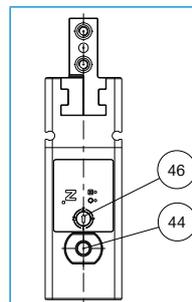
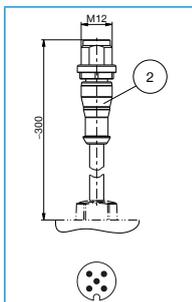
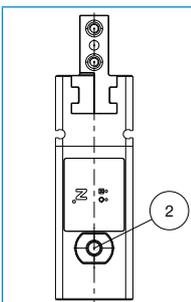
GEP2013IL-00-A



GEP2013IL-00-A

GEP2013IO-00-A

GEP2013IO-05-A



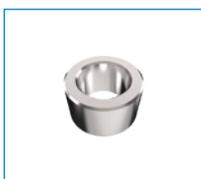
PINZAS PARALELAS

TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2013

▶ ACCESORIOS



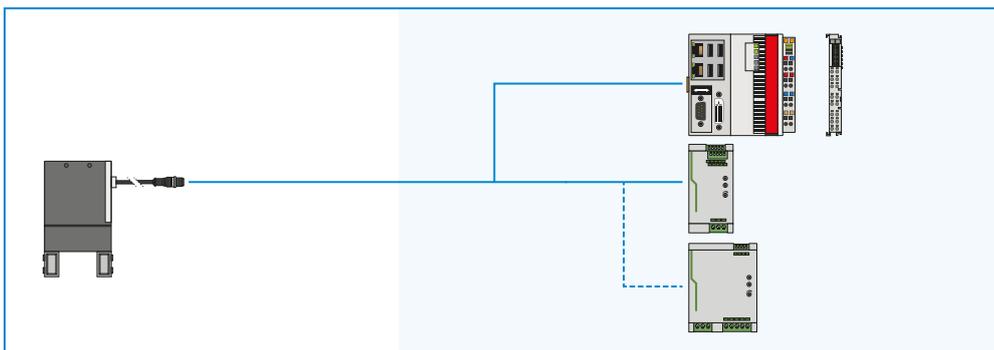
▶ INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Anillo de centrado

390677

▶ ENCONTRARÁ EJEMPLOS DE CONFIGURACIÓN EN LA PÁGINA 32 / 33



▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2013IL-00-A



CONEXIONES/OTROS



KAG500IL
Cable conector recto 5 m
- macho, hembra M12



AP2013
Placa adaptadora



SCM-C-00-00-A
Smart Communication
Module

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2013IO-00-A



SEÑAL



MFS01-S-KHC-P1-PNP
Detector magnético angular,
cable de 0,3 m - conector M8



MFS02-S-KHC-P1-PNP
Detector magnético recto,
cable de 0,3 m - conector M8



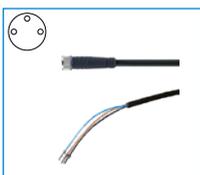
MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular,
cable de 0,3 m - conector M8



MFS02-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos recto,
cable de 0,3 m - conector M8



CONEXIONES/OTROS



KAG500
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



KAG500B4
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



S8-G-3
Conector M8 recto con-
feccionable



S8-G-4
Conector M8 recto con-
feccionable



AP2013
Placa adaptadora

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2013IO-05-A



CONEXIONES/OTROS



KAG500B5
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



AP2013
Placa adaptadora

PINZAS PARALELAS

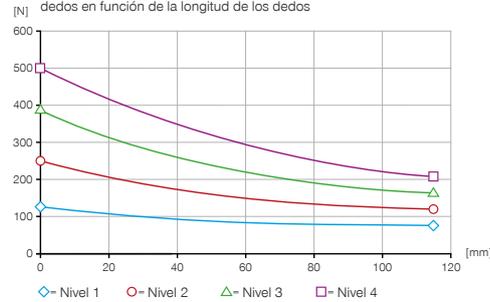
TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2016

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y pares estáticos que pueden influir adicionalmente en la fuerza de agarre.



| | |
|---------|-----|
| Mr [Nm] | 28 |
| Mx [Nm] | 28 |
| My [Nm] | 20 |
| Fa [N] | 450 |

► DATOS TÉCNICOS

| Referencia | ► Datos técnicos | | |
|--|---------------------------|----------------|----------------------|
| | GEP2016IL-00-A | GEP2016IO-00-A | GEP2016IO-05-A |
| Accionamiento | IO-Link | Digital I/O | Digital I/O |
| Detección de la posición integrada | mediante datos de proceso | no | analógico 0 ... 10 V |
| Carrera por mordaza [mm] | 16 | 16 | 16 |
| Autorretención | mecánica | mecánica | mecánica |
| Sincronización [s] | 0.055 | 0.055 | 0.055 |
| Peso propio del dedo montado máx. [kg] | 0.21 | 0.21 | 0.21 |
| Longitud de los dedos máx. [mm] | 120 | 120 | 120 |
| Precisión de repetición +/- [mm] | 0.02 | 0.02 | 0.02 |
| Temperatura de servicio [°C] | +5 ... +60 | +5 ... +60 | +5 ... +60 |
| Tensión [V] | 24 | 24 | 24 |
| Consumo de corriente max. [A] | 2 | 2 | 2 |
| Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm] | 0.5 | 0.5 | 0.5 |
| Protección según IEC 60529 | IP40 | IP40 | IP40 |
| Peso [kg] | 0.9 | 0.9 | 0.9 |

► DATOS TÉCNICOS DE LOS NIVELES DE FUERZA

| Referencia | ► Nivel 1 | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2016IL-00-A | GEP2016IO-00-A | GEP2016IO-05-A |
| Fuerza de agarre [N] | 125 | 125 | 125 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.44 / 0.44 | 0.44 / 0.44 | 0.44 / 0.44 |

| Referencia | ► Nivel 2 | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2016IL-00-A | GEP2016IO-00-A | GEP2016IO-05-A |
| Fuerza de agarre [N] | 250 | 250 | 250 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.39 / 0.39 | 0.39 / 0.39 | 0.39 / 0.39 |

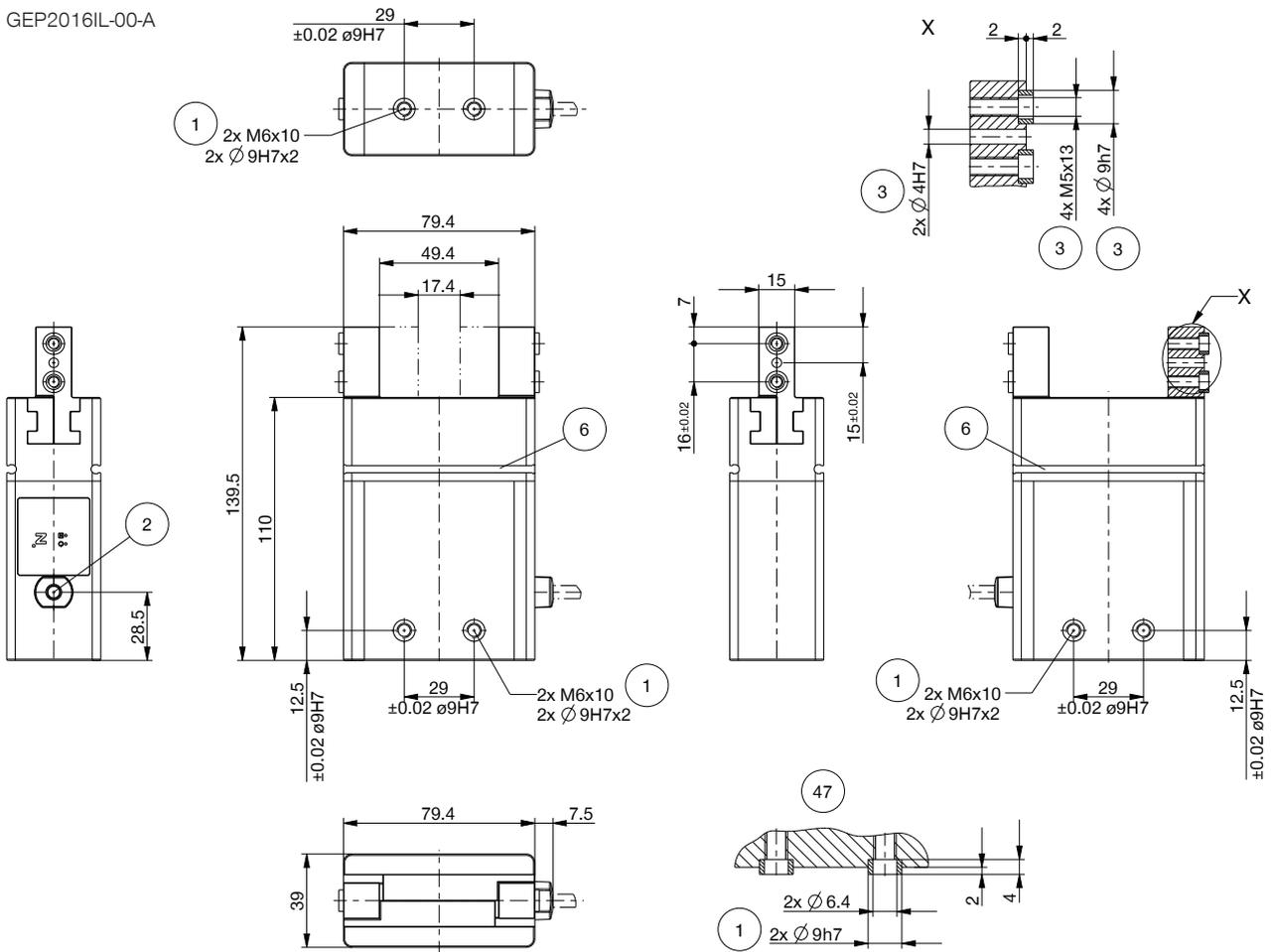
| Referencia | ► Nivel 3 | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2016IL-00-A | GEP2016IO-00-A | GEP2016IO-05-A |
| Fuerza de agarre [N] | 375 | 375 | 375 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.35 / 0.35 | 0.35 / 0.35 | 0.35 / 0.35 |

| Referencia | ► Nivel 4 | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|
| | GEP2016IL-00-A | GEP2016IO-00-A | GEP2016IO-05-A |
| Fuerza de agarre [N] | 500 | 500 | 500 |
| Tiempo de cierre/apertura [s] | 0.3 / 0.3 | 0.3 / 0.3 | 0.3 / 0.3 |

DIBUJOS TÉCNICOS

- ① Fijación pinza
- ② Abastecimiento de energía IO-Link (M12, 5 polos)
- ③ Sujeción dedo
- ⑥ Ranura para detectores magnéticos
- ④④ Abastecimiento de energía (M8, 4 polos)
- ④⑤ Abastecimiento de energía (M8, 5 polos)
- ④⑥ Ajuste del nivel de fuerza
- ④⑦ Interfaz de fijación de la pinza

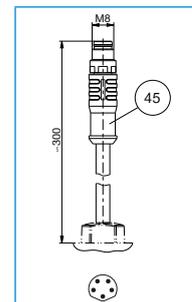
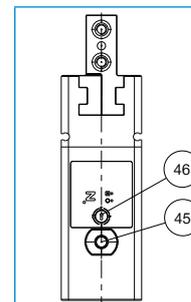
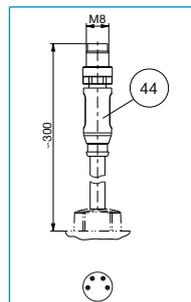
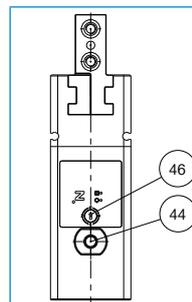
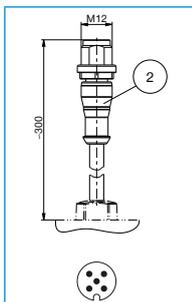
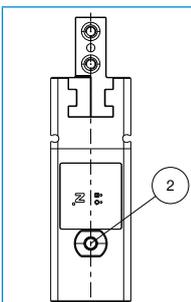
GEP2016IL-00-A



GEP2016IL-00-A

GEP2016IO-00-A

GEP2016IO-05-A



PINZAS PARALELAS

TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2016

▶ ACCESORIOS



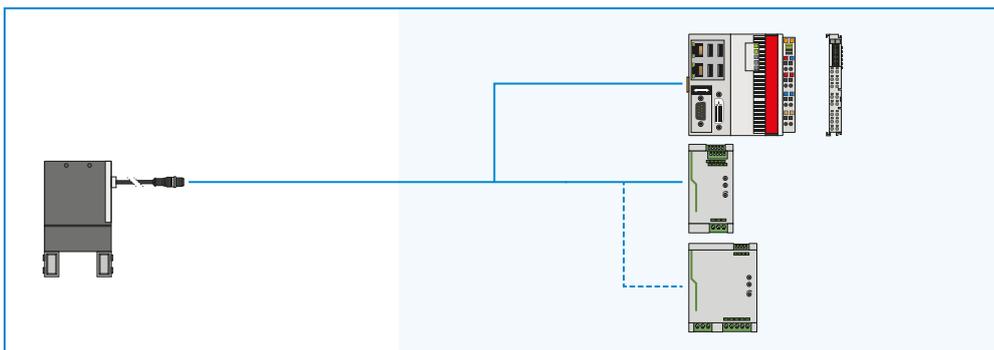
▶ INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Anillo de centrado

343453

▶ ENCONTRARÁ EJEMPLOS DE CONFIGURACIÓN EN LA PÁGINA 32 / 33



▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2016IL-00-A



CONEXIONES/OTROS



KAG500IL
Cable conector recto 5 m
- macho, hembra M12



AP2016
Placa adaptadora



SCM-C-00-00-A
Smart Communication
Module

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2016IO-00-A



SEÑAL



MFS01-S-KHC-P1-PNP
Detector magnético angular,
cable de 0,3 m - conector M8



MFS02-S-KHC-P1-PNP
Detector magnético recto,
cable de 0,3 m - conector M8



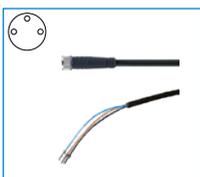
MFS01-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos angular,
cable de 0,3 m - conector M8



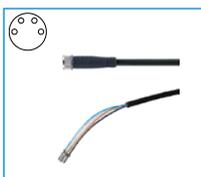
MFS02-S-KHC-P2-PNP
Sensor de 2 puntos recto,
cable de 0,3 m - conector M8



CONEXIONES/OTROS



KAG500
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



KAG500B4
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8



S8-G-3
Conector M8 recto con-
feccionable



S8-G-4
Conector M8 recto con-
feccionable



AP2016
Placa adaptadora

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2016IO-05-A



CONEXIONES/OTROS



KAG500B5
Cable conector recto,
cable 5 m - Hembra M8

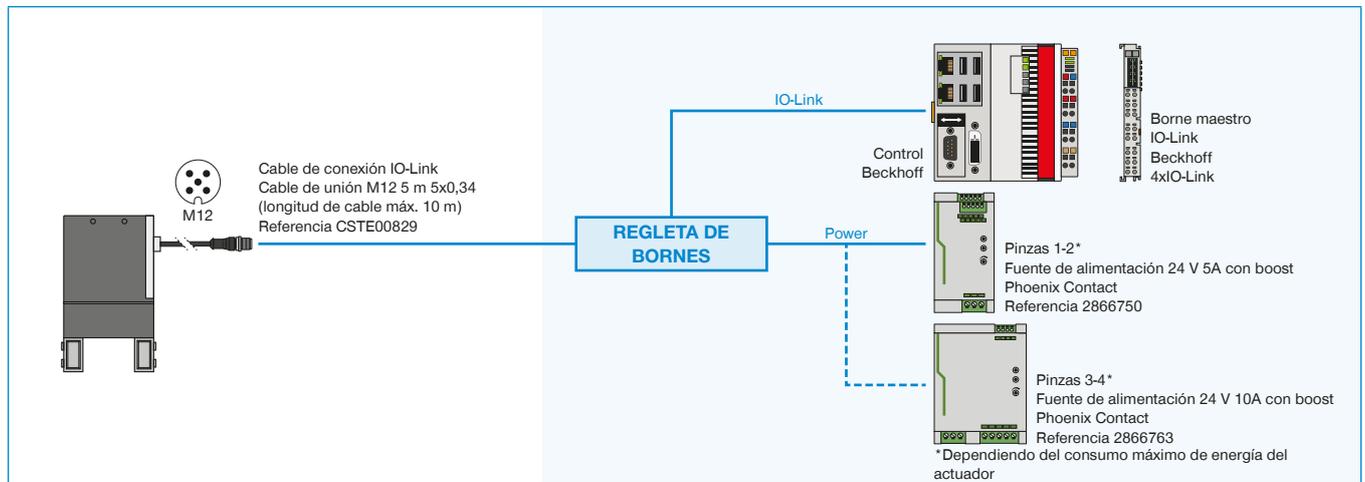


AP2016
Placa adaptadora

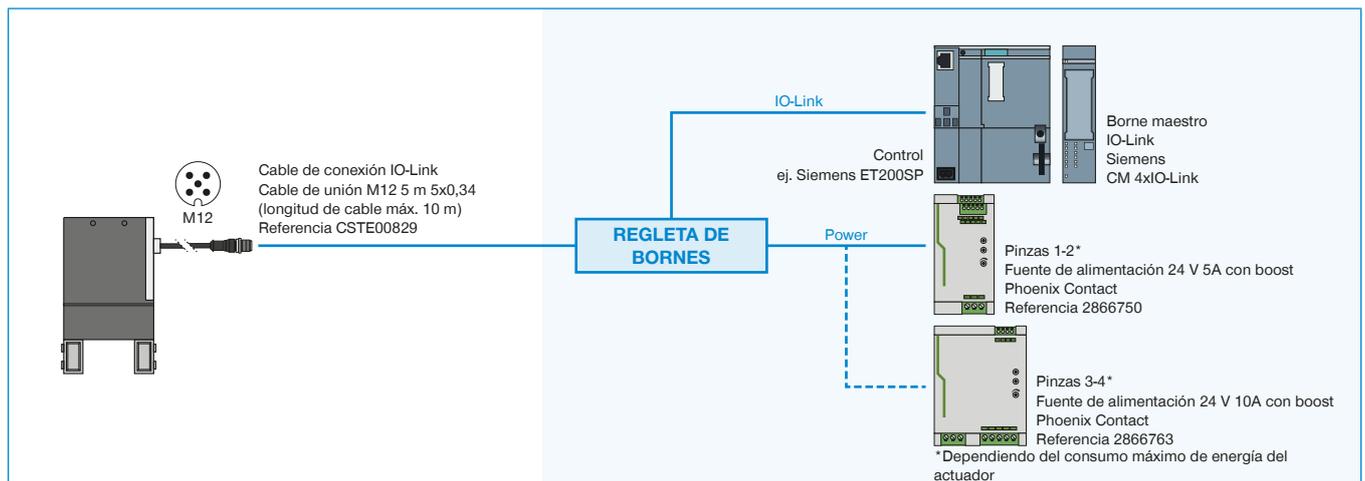
EJEMPLOS DE CONFIGURACIÓN ASEGURADOS

SERIE GEP2000

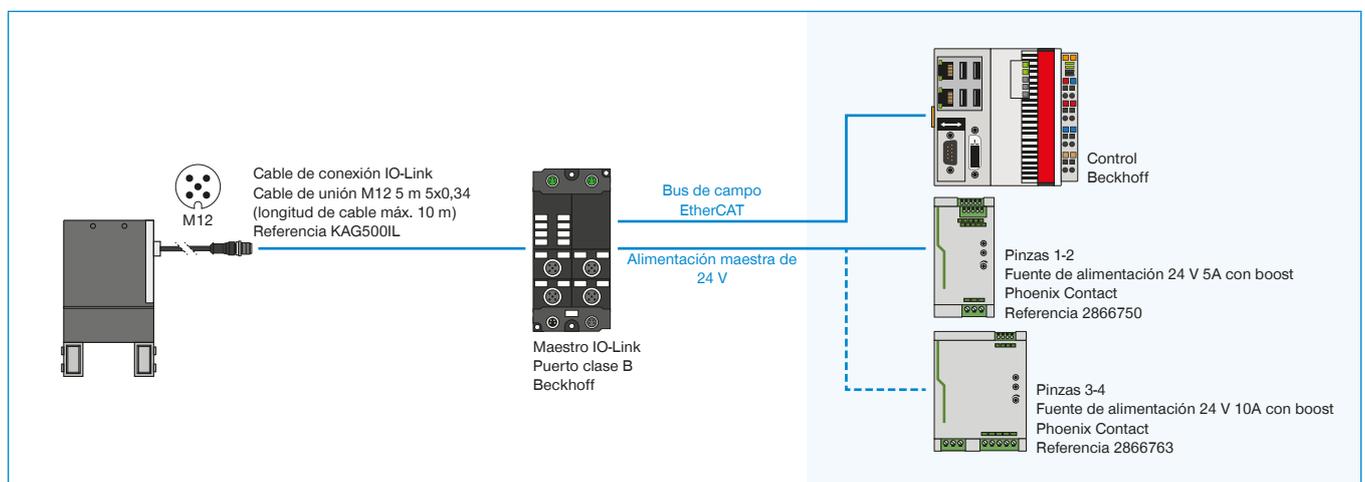
► CABLEADO GEP2000IL (IO-LINK) EN EL ARMARIO DE DISTRIBUCIÓN (BECKHOFF)



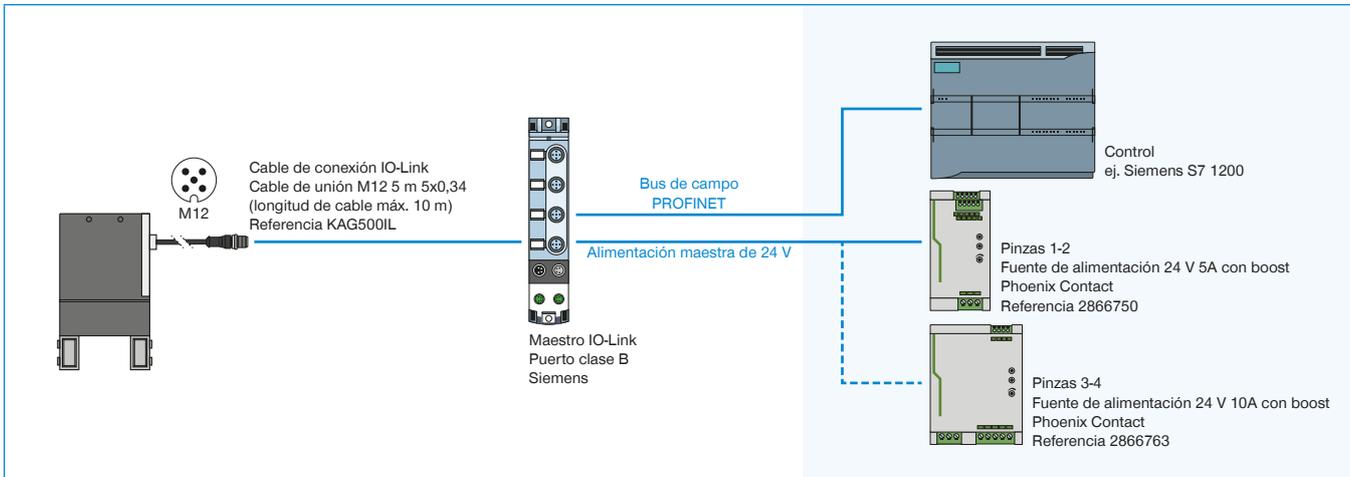
► CABLEADO GEP2000IL (IO-LINK) EN EL ARMARIO DE DISTRIBUCIÓN (SIEMENS)



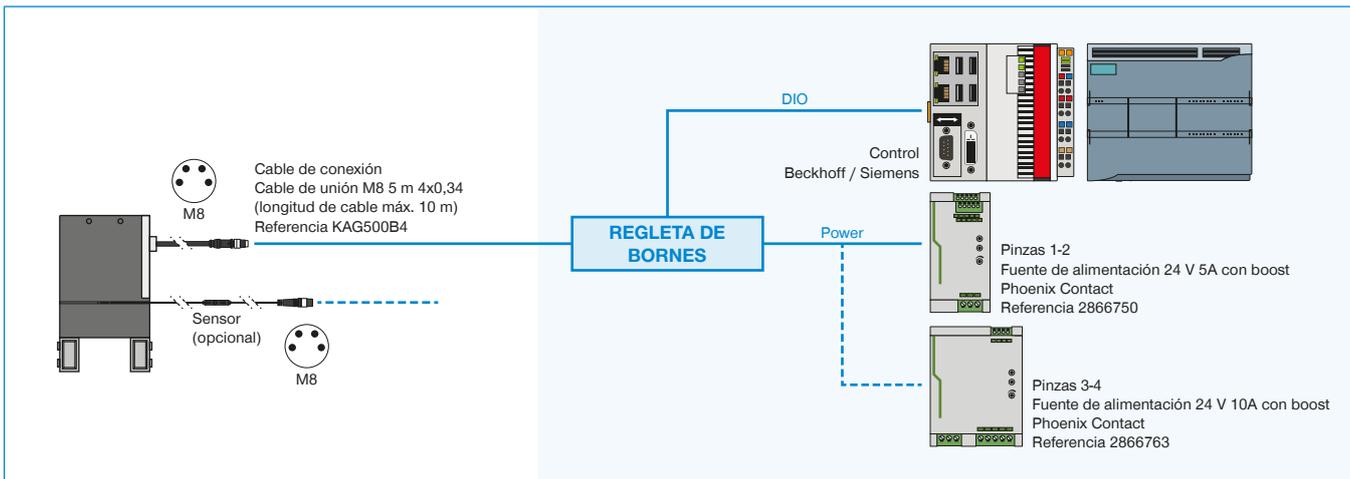
► CABLEADO GEP2000IL (IO-LINK) EN MAESTRO IO-LINK IP67 (BECKHOFF)



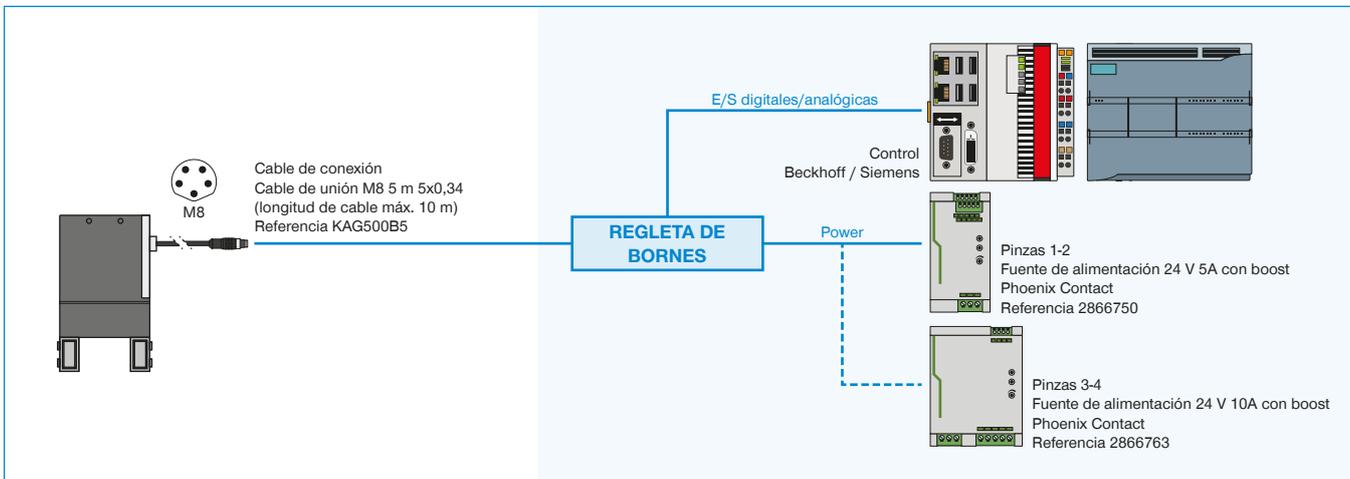
► CABLEADO GEP2000IL (IO-LINK) EN MAESTRO IO-LINK IP67 (SIEMENS)



► CABLEADO GEP2000IO-00 (E/S DIGITALES) EN EL ARMARIO DE DISTRIBUCIÓN



► CABLEADO GEP2000IO-05 (E/S DIGITALES/ANALÓGICAS) EN EL ARMARIO DE DISTRIBUCIÓN



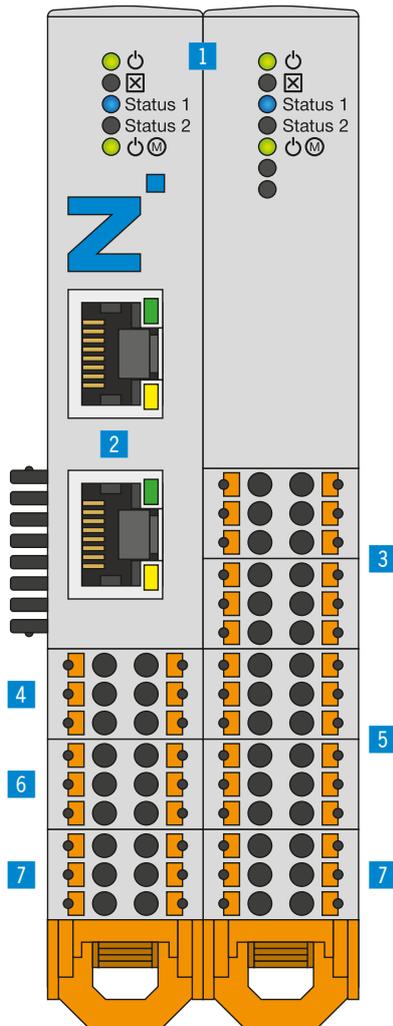
IO-LINK SE UNE A LA E/S DIGITAL

SMART COMMUNICATION MODULE

IO-Link se une a la E/S digital

El Smart Communication Module (SCM) es una pasarela de enlace adecuada para todos los componentes IO-Link, del grupo Zimmer. El SCM puede accionar dos equipos con sus dos canales y ofrece de forma funcional la conversión directa

de IO-Link a E/S digital. De este modo, permite integrar dispositivos IO-Link en una infraestructura digital y aprovechar prácticamente en su totalidad el alcance de funciones ampliado del dispositivo IO-Link.



► VENTAJAS DE PRODUCTO

- **Conversión de IO-Link a entradas y salidas digitales (E/S digitales) y de E/S digitales a IO-Link**
- **Control muy sencillo de las pinzas IO-Link mediante E/S digital 24 V**
- **La configuración y el aprendizaje se lleva a cabo con el software intuitivo guideZ**
- **Se puede utilizar con una o dos pinzas, en función de la flexibilidad que se necesite**
- **Se puede entrenar la pinza con hasta 15 piezas de trabajo distintas**

► SUS VENTAJAS EN DETALLE

- 1 Estado**
 - Indicación de estado del SCM y del componente IO-Link
- 2 Ethernet RJ45**
 - Conexión temporal para la configuración de la pinza
- 3 Digital Input**
 - Entradas digitales para el control del actuador de la pinza
- 4 IO-Link / Device 1**
 - Conexión módulo de pinza 1
- 5 Digital Output**
 - Salidas digitales para la monitorización de los sensores de la pinza
- 6 IO-Link / Device 2**
 - Conexión módulo de pinza 2
- 7 Alimentación**
 - Alimentación de tensión de SCM y de pinza

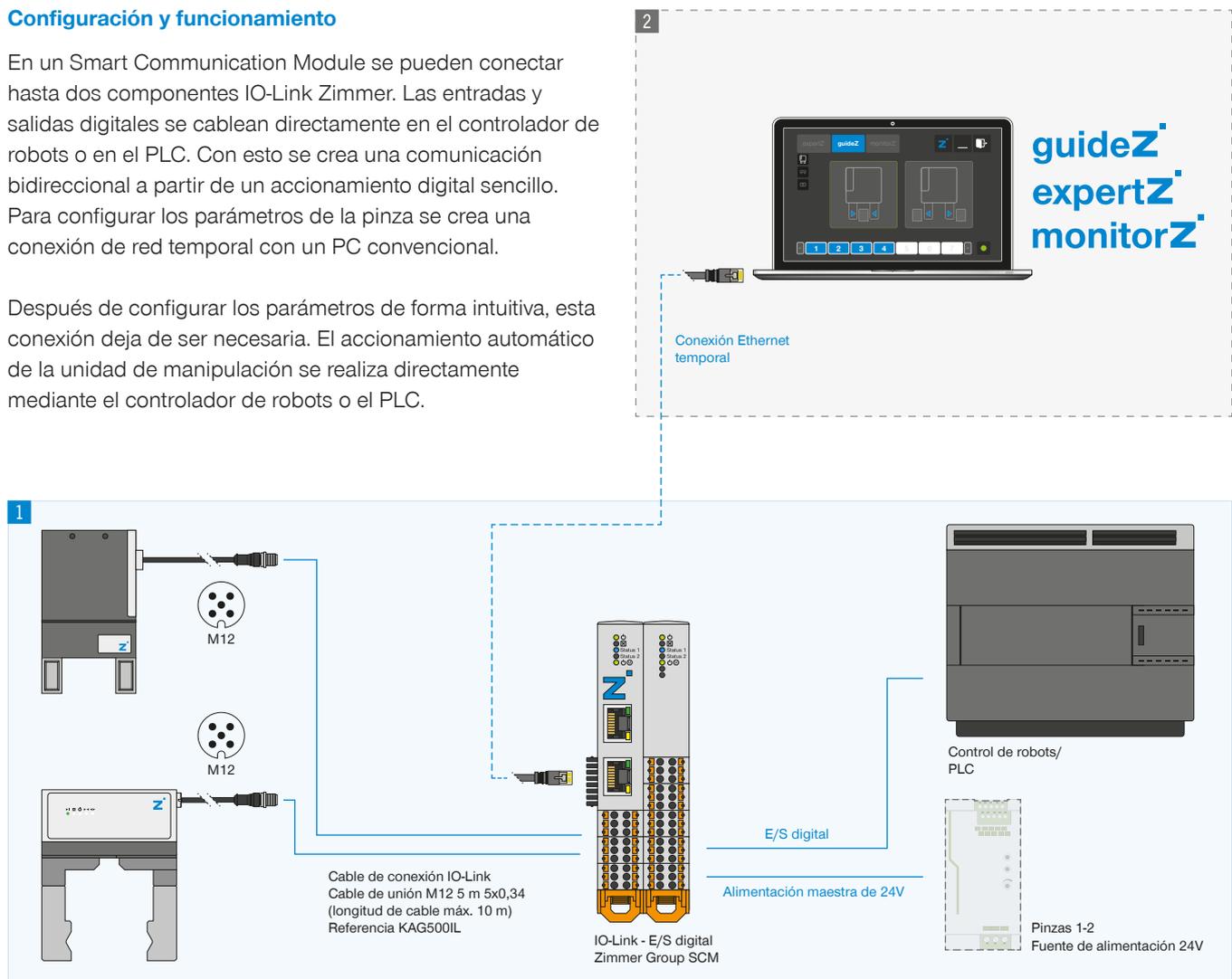
| Referencia | Datos técnicos |
|-----------------------------------|----------------------|
| | SCM-C-00-00-A |
| Accionamiento | E/S digital |
| Lógica de E/S | PNP |
| Número máx. de pinzas | 2 |
| Número de pines (control entrada) | 12 |
| Número de pines (control salida) | 12 |
| Configuración de la interfaz | Ethernet RJ45 |
| Opción de montaje | Carril DIN de 35 mm |
| Tensión [V] | 24 |
| Pico de corriente [A] | 10 |
| Pico de corriente [A] | 1 |
| Temperatura de servicio [°C] | 5 ... +50 |
| Protección según IEC 60529 | IP20 |
| Peso [kg] | 0.19 |

TOPOLOGÍA CONEXIÓN

Configuración y funcionamiento

En un Smart Communication Module se pueden conectar hasta dos componentes IO-Link Zimmer. Las entradas y salidas digitales se cablean directamente en el controlador de robots o en el PLC. Con esto se crea una comunicación bidireccional a partir de un accionamiento digital sencillo. Para configurar los parámetros de la pinza se crea una conexión de red temporal con un PC convencional.

Después de configurar los parámetros de forma intuitiva, esta conexión deja de ser necesaria. El accionamiento automático de la unidad de manipulación se realiza directamente mediante el controlador de robots o el PLC.



1 Conexión

- ▶ Pinza IO-Link
- ▶ E/S digitales para el control de robots/PLC
- ▶ Alimentación de tensión

2 Configuración

Conexión de red temporal vía PC para utilizar el software guideZ, expertZ y monitorZ

▶ MÁS INFORMACIÓN DISPONIBLE ONLINE



Toda la información a un clic: www.zimmer-group.es. Encuentre mediante el n.º de pedido los datos, los dibujos, los modelos en 3D y las instrucciones de servicio del producto que desee en función de su tamaño. Rápido, claro y siempre actualizado.

LISTA DE VERIFICACIÓN

PINZAS

N.º cliente N.º teléfono
Empresa N.º fax
Contacto E-mail

Sr. Sra.

Solicitud Plazo deseado N.º SO

Pedido N.º PE

Pinzas paralelas Pinzas autocentrantes Pinzas angulares

Otros / si afirmativo, qué tipo

Accionamiento

Neumáticos Eléctricos Hidráulicos

Presión de trabajo [bar] Tensión [V]

Carrera necesaria

Por mordaza [mm] o Carrera total [mm]

Longitud de los dedos

Borde superior de la pinza hasta punto de aplicación de la fuerza [mm]

Condiciones ambientales

Limpio / Seco Poca cantidad de virutas /
Nebolina de taladrina Gran cantidad de virutas /
Taladrina a presión /
Ambiente abrasivo

Sustancias químicas / si es así, cuáles

Temperatura [°C] Ciclos por minuto

Fuerza necesaria

Fuerza de agarre [N] o Peso de la pieza de trabajo kg g

Tipo de agarre

Agarre interior Agarre exterior

Agarre por fuerza Agarre para forma

Ángulo del prisma [°] Coeficiente de fricción Aceleración del eje [m/s²]

Autoretención

No necesario Al cerrar Al abrir Válvula antiretorno pilotada

Accesorios deseados

Sensor inductivo Detector magnético Con cable Enchufable

Cable separado / si es así, qué longitud [m]

Válvula antiretorno pilotada

Racores neumáticos / si es así, cuáles

Racor recto

Racor angulare

Racor regulador de caudal

Notas / Observaciones

Responsable / Fecha

Apéndice

Borrador

Modelo 3D

Otro

INDICACIÓN PARA EL USO GENERAL

El contenido de este catálogo no tiene carácter vinculante, solo sirve para fines de información y no es una oferta desde el punto de vista jurídico. Para el cierre del contrato es decisiva una confirmación de pedido por escrito de Zimmer GmbH, que se produce exclusivamente según las condiciones de compra y suministro generales de Zimmer GmbH vigentes actualmente. Dichas condiciones las encontrará en Internet en www.zimmer-group.es.

Todos los productos indicados en este catálogo se han diseñado para aplicaciones de acuerdo con su finalidad de uso, p. ej. máquinas de la automatización. Para el uso y la instalación deben tenerse en cuenta las normas reconocidas técnicas para trabajar de forma segura y profesional.

Además, se aplican las prescripciones correspondientes del legislador, del instituto TÜV, de la respectiva asociación profesional o las disposiciones VDE.

El usuario debe cumplir los datos técnicos indicados en este catálogo. El usuario no debe exceder y/o no alcanzar los datos indicados. En caso de falta de dichas indicaciones, no podrá partirse de la base de que dichos valores máximos y/o mínimos o limitaciones no existen para finalidades de uso especiales. En caso de aplicaciones inusuales siempre deberá solicitarse asesoramiento.

La eliminación de desechos no está incluida en el precio, las devoluciones y eliminaciones están a cargo de Zimmer GmbH.

DATOS TÉCNICOS Y REPRESENTACIONES

Los datos técnicos y las figuras se han dispuesto de forma minuciosa y según nuestro leal saber y entender. No podemos asumir ninguna garantía en cuanto a la actualización, exactitud e integridad de las indicaciones.

Las indicaciones e informaciones, como figuras, dibujos, descripciones, medidas, pesos, materiales, servicios técnicos y otros servicios así como los productos y servicios descritos, incluidas en las descripciones de producto generales, los catálogos de Zimmer GmbH, los folletos y las listas de precios en cualquier formato están sujetas a modificaciones y pueden modificarse o actualizarse en cualquier momento sin previo aviso. Estas solo serán vinculantes en la medida en que estén, por referencia, expresamente incluidas en el contrato. Las pequeñas divergencias de estas indicaciones que describen el producto se considerarán aprobadas y no afectarán al cumplimiento de los contratos siempre que sean razonables para el cliente.

RESPONSABILIDAD

Los productos del Zimmer Group están sujetos a la ley de responsabilidad para productos. Este catálogo no contiene ningún tipo de garantías, garantías sobre sus propiedades ni acuerdos de calidad para los productos representados, ya sea expresa o implícitamente, ni en cuanto a la disponibilidad de los productos. Las campañas publicitarias referentes a criterios de calidad, propiedades o aplicaciones de los productos no son vinculantes a efectos jurídicos.

Siempre que el marco jurídico lo permita, se excluye la responsabilidad de Zimmer GmbH por daños directos o indirectos, daños consecuenciales, reclamaciones de cualquier naturaleza y causa jurídica, producidos como consecuencia del uso de las informaciones incluidas en este catálogo.

MARCAS COMERCIALES, DERECHO DE LA PROPIEDAD INTELECTUAL Y REPRODUCCIÓN

La representación de derechos de propiedad industrial como marcas, logotipos, marcas comerciales registradas o patentes de este catálogo no incluye la concesión de licencias ni derechos de uso. Sin el consentimiento expreso por escrito de Zimmer GmbH no se permite su utilización. Todos los contenidos de este catálogo son propiedad intelectual de Zimmer GmbH. En cuanto al derecho de la propiedad intelectual se prohíbe todo uso ilícito de la propiedad intelectual, incluso en extracto. La reimpresión, reproducción y traducción (incluso en extracto) solo se permiten con el consentimiento previo por escrito de Zimmer GmbH.

NORMAS

El Zimmer Group posee un sistema de gestión de calidad certificado según ISO 9001:2008. El Zimmer Group posee un sistema de gestión del medio ambiente certificado según ISO 14001:2004.

INDICACIÓN PARA EL USO INDIVIDUAL

DECLARACIÓN DE INCORPORACIÓN DE ACUERDO CON LA DIRECTIVA CE 2006/42/CE SOBRE MÁQUINAS (ANEXO II 1 B)

Por la presente declaramos que nuestros elementos como máquina incompleta cumplen los siguientes requisitos básicos de la directiva de máquinas 2006/42/CE

n.o 1.1.2., n.o 1.1.3., n.o 1.1.5., n.o 1.3.2, n.o 1.3.4, n.o 1.3.7, n.o 1.5.3, n.o 1.5.4, n.o 1.5.8., n.o 1.6.4, n.o 1.7.1, n.o 1.7.3, n.o 1.7.4.

Asimismo, declaramos que la documentación técnica especial se ha redactado según el anexo VII parte B de esta directiva. Nos comprometemos a transmitir en formato electrónico a las autoridades de vigilancia del mercado en respuesta a un requerimiento debidamente motivado la documentación especial sobre la máquina incompleta.

A continuación, la máquina incompleta solo podrá ponerse en servicio si dado el caso se ha determinado que la máquina o la instalación, en la que debe montarse la máquina incompleta, cumple las disposiciones de la directiva 2006/42/CE sobre máquinas y se ha emitido la declaración de conformidad CE según el anexo II A.

