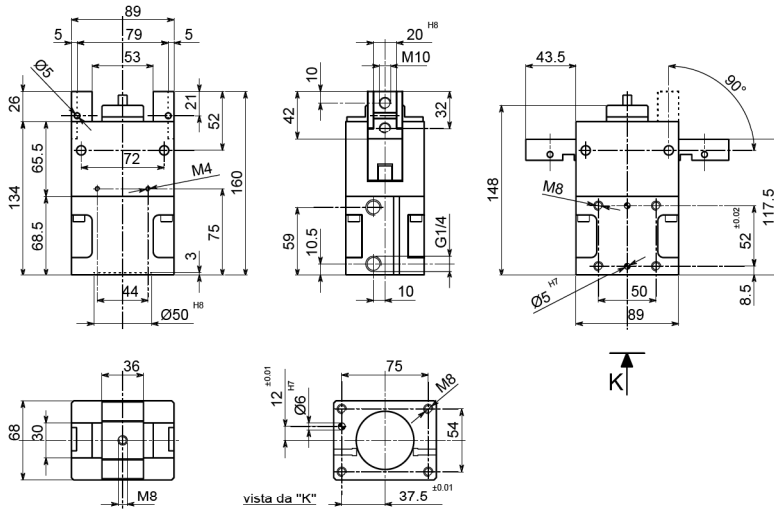


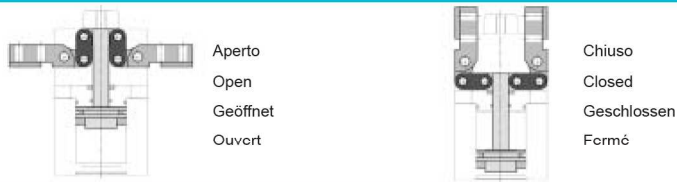


- **ORGANO DI PRESA A GINOCCHIERA A DUE LEVE**
- **Two-lever toggle gripper**
- **Zwei-finger Kniehebelgreifer**
- **Pince de préhension à genouillère, à deux leviers**



• Le dimensioni sono indicative e suscettibili di variazioni per migliori tecniche. Ci riserviamo di apportare modifiche senza preavviso • All dimensions are indicative and subject to variation for technical upgrading. We reserve the right to make alterations without prior notification • Die Maßangaben sind indikativ und können sich bei technischen Verbesserung ändern. Wir behalten uns vor, ohne vorherige Benachrichtigung Änderungen vorzunehmen • Les dimensions sont fournies à titre indicatif, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.

• **SCHEMA DI FUNZIONAMENTO • OPERATIONAL DIAGRAM**  
• **BETRIEBSSCHEMA • SCHEMA DE FONCTIONNEMENT**



OG 80-A

OG 63-A

OG 50-A

OG 40-A

OG 32-A

OG 25-A

OG 20-A

OG 16-A

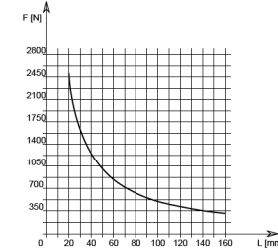


tecnomors spa. - Via Roma 141/143 - 28017 San Maurizio d'Opaglio (NO) - Italy  
tel.: 0322 96142 - fax.: 0322 967453 - e mail : info@tecnomors.it



- **ORGANO DI PRESA A GINOCCHIERA A DUE LEVE**
- **Two-lever toggle gripper**
- **Zwei-finger Kniehebelgreifer**
- **Pince de préhension à genouillère, à deux leviers**

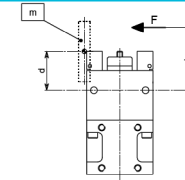
**DIAGRAMMA FORZA DI CHIUSURA**  
**CLAMPING FORCE DIAGRAM • DIAGRAM SCHLIEßKRAFT**  
**DIAGRAMME DE LA FORCE DE FERMETURE**



F = Forza di chiusura reale per griffa  
L = Distanza di rilevamento  
d = Distanza tra fulcro e baricentro dita di presa  
m = Peso dito di presa

F = True clamping force per jaw  
L = Resealing distance  
d = Distance from pincer barycentre to lever rotation fulcrum  
m = Pincer mass

Valori rilevati nel punto morto di ginocchiera (0°) • Values read in toggle position (0°)  
• Werte in Kniehebelstellung (0°) • Valeurs relevées en position de genouillère (0°)



P = 6 bar

F = Reelle Schließkraft pro Greiffinger  
L = Messungsabstand  
d = Abstand vom Schwerpunkt des Greiffingers zum Hebel Drehpunkt  
m = Pincer mass

F = Force de fermeture réelle par griffe  
L = Distance de lecture  
d = Distance du barycentre du doigt de préhension au couteau  
m = Masse des extrémités de préhension

**DATI TECNICI**

Corsa per griffa	90°
Corsa pistone	40 mm
Volume aria per doppia corsa	151 cm <sup>3</sup>
Spinta sul pistone in chiusura a 6 bar	1086 N
Coppia reale di chiusura per griffa a 6 bar	50 Nm
Momento d'inerzia max dita di presa: md <sup>2</sup>	490 Kg·mm <sup>2</sup>
Pressione di esercizio	2-8 bar
Ripetibilità	±0.05 mm
Peso	3 Kg
Temperatura di esercizio	5-60 °C
Codice articolo	OG500ABF

**TECHNISCHE DATEN**

Hub pro Greiffinger	90°
Kolbenhub	40 mm
Luftvolumen pro Doppelhub	151 cm <sup>3</sup>
Kolbendruck 6 bar	1086 N
Reelles Schließdrehmoment pro Greiffinger 6 bar	50 Nm
Höchstwerte des Trägheitsmomentes Greiffinger: md <sup>2</sup>	490 Kg·mm <sup>2</sup>
Betriebsdruck	2-8 bar
Wiederholbarkeit	±0.05 mm
Gewicht	3 Kg
Betriebstemperatur	5-60 °C
Artikelcode	OG500ABF

**SPECIFICATIONS**

Stroke per jaw	90°
Piston stroke	40 mm
Dual stroke air volume	151 cm <sup>3</sup>
Force on piston at 6 bar	1086 N
Actual clamping couple per jaw at 6 bar	50 Nm
Pincers maximum moment of inertia: md <sup>2</sup>	490 Kg·mm <sup>2</sup>
Working pressure	2-8 bar
Reproducibility	±0.05 mm
Weight	3 Kg
Working temperature	5-60 °C
Article code	OG500ABF

**DONNÉES TECHNIQUES**

Course par griffe	90°
Course piston	40 mm
Volume d'air pour course double	151 cm <sup>3</sup>
Poussée sur le piston à 6 bar	1086 N
Couple réel en fermeture par griffe à 6 bar	50 Nm
Max moment d'inertie doigts de préhension: md <sup>2</sup>	490 Kg·mm <sup>2</sup>
Pression d'exercice	2-8 bar
Répétibilité	±0.05 mm
Poids	3 Kg
Température d'exercice	5-60 °C
Code article	OG500ABF

tecnomors spa. - Via Roma 141/143 - 28017 San Maurizio d'Opaglio (NO) - Italy  
tel.: 0322 96142 - fax.: 0322 967453 - e mail : info@tecnomors.it



OG 80-A

OG 63-A

OG 50-A

OG 40-A

OG 32-A

OG 25-A

OG 20-A

OG 16-A