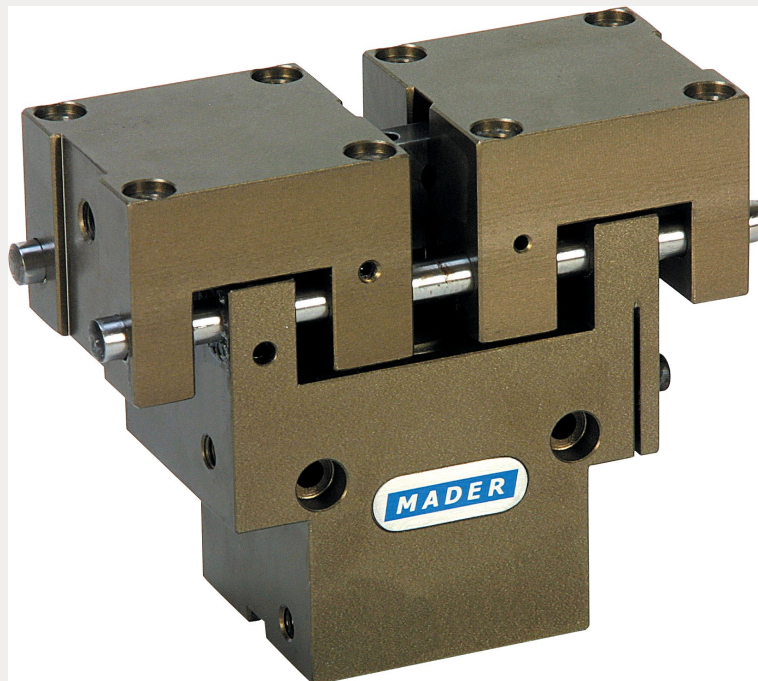
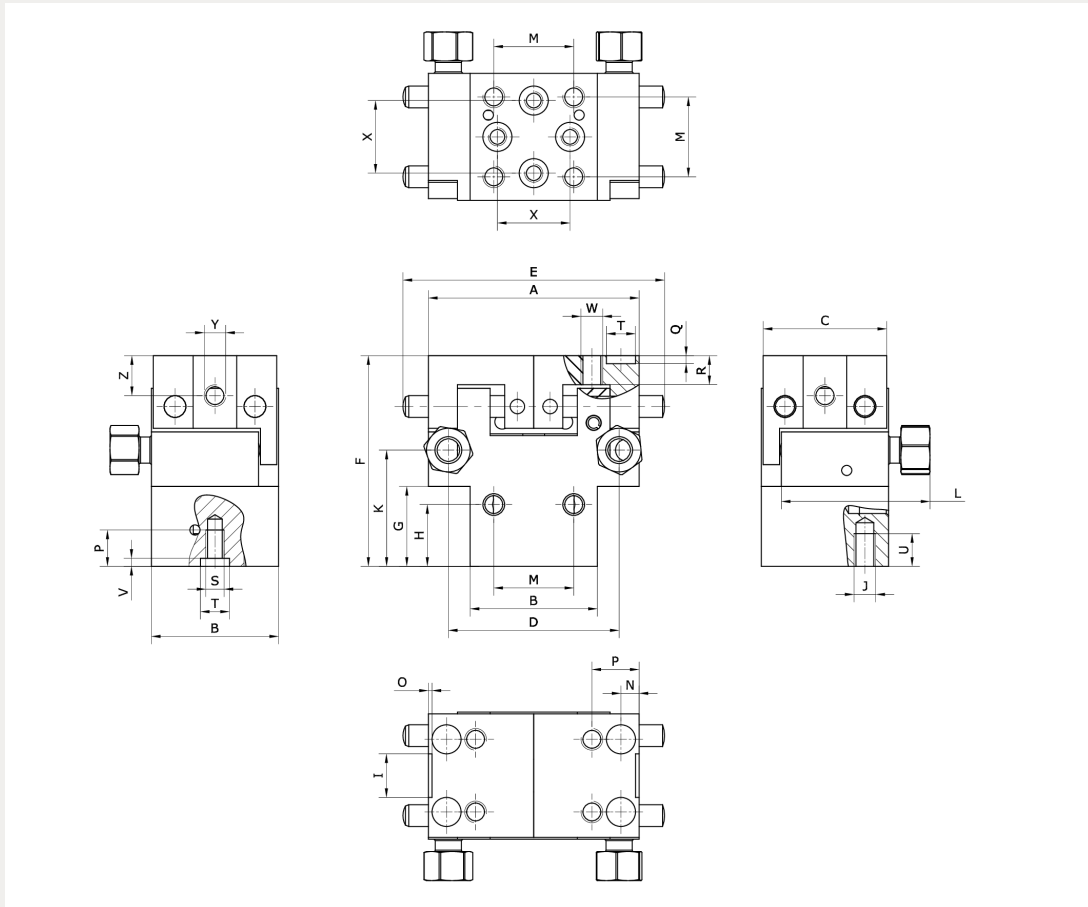


Technische Daten:

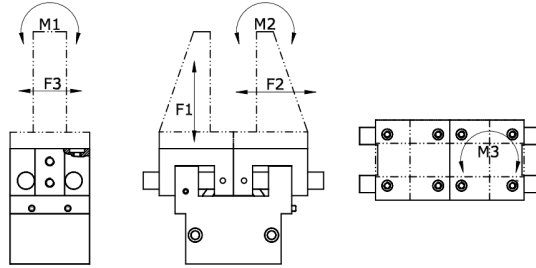
Wiederholgenauigkeit:	±0,02 mm
Führung:	Stahlgleitführung geschliffen, gehärtet
Wirkprinzip:	Kulissenkinematik
Antrieb:	Druckluft (4 – 8 bar), konstant, gefiltert (10 µm) und getrocknet, geölt oder ungeölt
Ansteuerung:	4/2- oder 5/2-Wegeventil
Werkstoff Gehäuse:	hochfestes Aluminium, Hard Coat beschichtet
Funktionsprinzip:	parallel
Bewegungsart:	greifen





Artikelnummer	Typ	Hub pro Backe	Fingerlänge max.
215935	PGR-25-3	3 mm	25 mm
Klemmkraft bei 6 bar	Spreizkraft bei 6 bar	Empfohlenes Werkstückgewicht	Zylinder-Ø
25 N	35 N	0,12 kg	14 mm
Luftverbrauch/Doppelhub	Anschluss	Massenträgheitsmoment	Gewicht
0,34 cm ³	M5	6,32 kgmm ²	0,05 kg
A	B	C	D
34	19	19	17,5 ±0,02
E	F	G	H
40	40	13	16
I	J	K	L
6 H8	4,5	21,5	-
M	N	O	P
11 ±0,02	11 ±0,02	11 ±0,02	5
Q	R	S	T
-	-	M3	M5
U	V	W	X
7 K7	1,6	3	6
Y	Z	A1	B1
M3	4,5	3,5	9,5
C1	D1	E1	F1
9,5	-	-	0,5
Fingerbelastung M1	Fingerbelastung M2	Fingerbelastung M3	Fingerbelastung F1
1,6 Nm	1,5 Nm	1,5 Nm	140 N
Fingerbelastung F2	Fingerbelastung F3		
84 N	140 N		

Zulässige Momente



$$\frac{M1_{eff}}{M1_{zul}} + \frac{M2_{eff}}{M2_{zul}} + \frac{M3_{eff}}{M3_{zul}} \leq 1$$

$$\frac{F1_{eff}}{F1_{zul}} + \frac{F2_{eff}}{F2_{zul}} + \frac{F3_{eff}}{F3_{zul}} \leq 1$$