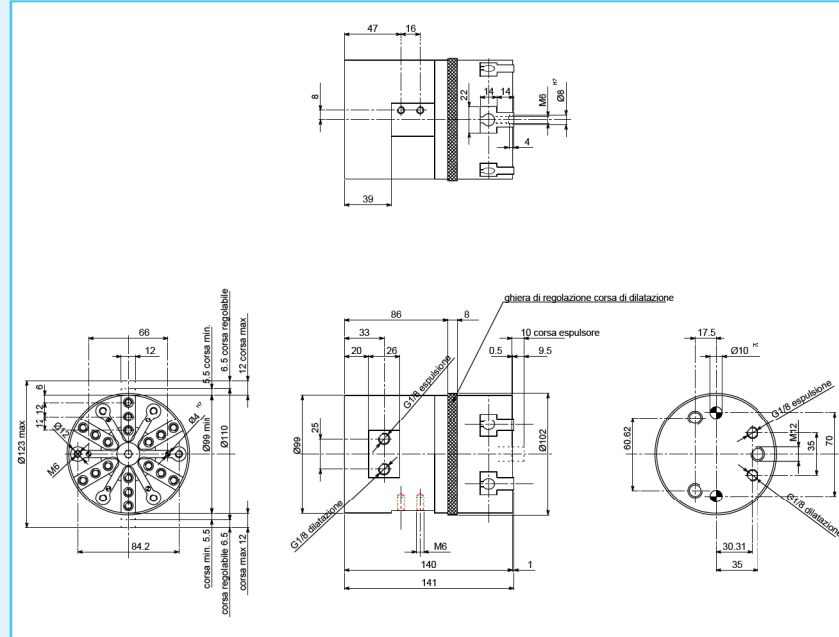




- **ORGANO DI PRESA PER GUARNIZIONI**
- **O-Rings gripper**
- **Greifwerkzeug für Dichtungen**
- **Organe de préhension pour garnitures**

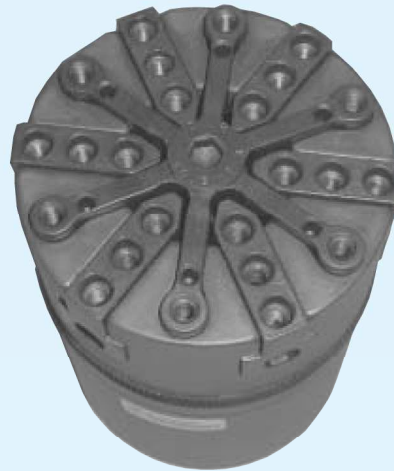
OPR100



- Dimensioni in millimetri. Le dimensioni sono indicative e suscettibili di variazioni per migliorie tecniche. Ci riserviamo di apportare modifiche senza preavviso
- All dimensions are in millimeters, indicative and subject to variation for technical upgrading. We reserve the right to make alterations without prior notification
- Abmessungen in Millimetern. Die Angaben über die Abmessungen sind nur Hinweise und können sich mit technischen Verbesserungen ändern. Solche Änderungen können ohne Vorankündigung eingeführt werden.
- Les dimensions exprimées en millimètres sont reportées à titre indicatif et peuvent être modifiées dans un souci d'amélioration technique. Nous nous réservons la possibilité d'apporter les modifications nécessaires sans préavis.



- **ORGANO DI PRESA PER GUARNIZIONI**
- **O-Rings gripper**
- **Greifwerkzeug für Dichtungen**
- **Organe de préhension pour garnitures**



OPR100

DATI TECNICI

Corsa griffa12 mm
Corsa griffa regolabile6.5 mm
Corsa espulsore10 mm
Forza teorica apertura griffa a 6 bar280 N
Spinta espulsore a 6 bar1150 N
Pressione di esercizio4-8 bar
Peso4.1 Kg
Codice articoloOP000ABA

SPECIFICATIONS

Stroke per jaw12 mm
Adjustable gripper stroke6.5 mm
Ejector stroke10 mm
Theoretical opening force per jaw at 6 bar280 N
True clamping force for jaw at 6 bar1150 N
Working pressure4-8 bar
Weight4.1 Kg
Article codeOP000ABA

TECHNISCHE DATEN

Hub pro Greiffinger12 mm
Hub des Greifers regulierbar6.5 mm
Hub des Auswurfs10 mm
Kraft der Öffnung des Greifers bei 6 bar280 N
Kraft des Auswurfs bei 6 bar1150 N
Wiederholbarkeit4-8 bar
Gewicht4.1 Kg
ArtikelcodeOP000ABA

DONNÉES TECHNIQUES

Course par mors12 mm
Course par mors réglable6.5 mm
Course éjecteur10 mm
Force de préhension théorique de chaque mors à 6 bar280 N
Poussée éjecteur à 6 bar1150 N
Pression d'exercice4-8 bar
Poids4.1 Kg
Code articleOP000ABA