

Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

FESTO



Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

Características

FESTO



Cuadro general

- Dimensiones pequeñas
- Con dedos abiertos o cerrados, a elegir
- Gran versatilidad mediante dedos externos adaptables
- Múltiples posibilidades de adaptación a los actuadores
- Con compensación de carrera cuando está montada
- Fijación a elegir, mediante
 - Brida de apriete
 - Fijación por brida



Importante

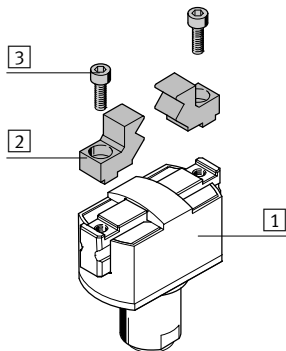
Software de dimensionado

Selección de pinzas de sujeción

➔ www.festo.com

Posibilidades para el montaje de dedos de confección propia del cliente

- 1 Pinzas paralelas
- 2 Dedos de confección propia
- 3 Tornillos de fijación



Importante

Las Pinzas no han sido diseñadas para aplicaciones bajo las siguientes condiciones o similares:

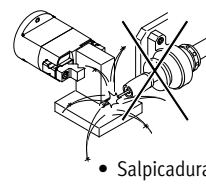


• Fresar

• Medios agresivos



• Polvo de rectificado



• Salpicaduras de soldadura

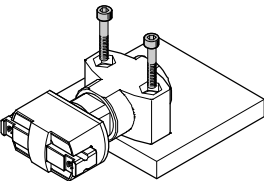
Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

Características

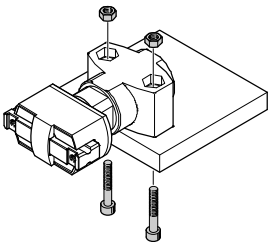


Posibilidades de montaje

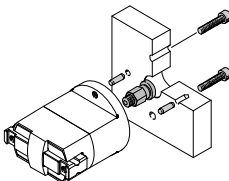
Mediante taladros



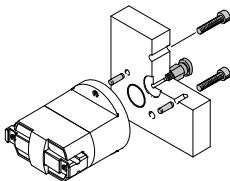
Mediante taladros, tornillos y tuercas de fijación



Fijación con brida, tornillos y pasadores cilíndricos
Alimentación directa del aire

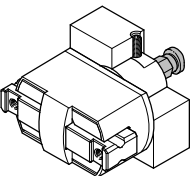


Alimentación integrada del aire

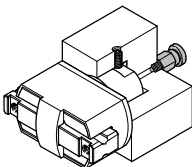


Con pasador roscado

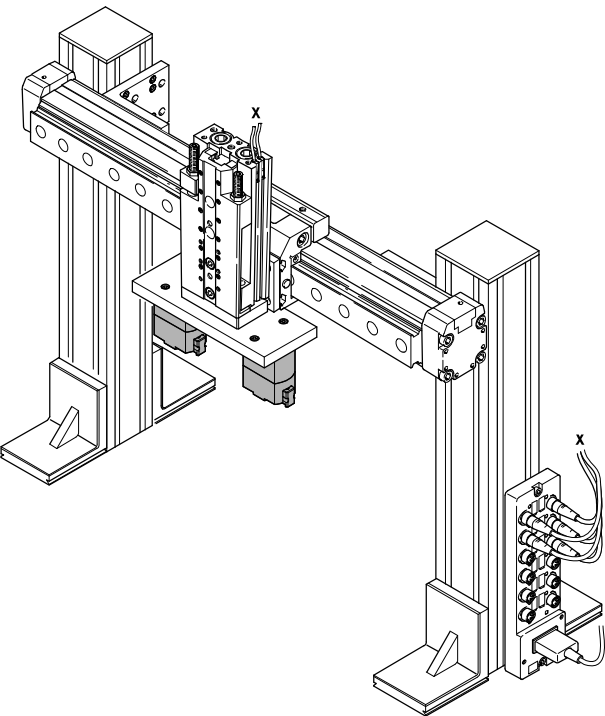
Alimentación directa del aire



Alimentación integrada del aire



Producto del sistema de la técnica de manipulación y montaje



	→ Página/Internet
Actuadores	actuador
Pinzas	pinza
Adaptador	conjunto de adaptador
Componentes básicos	elementos básicos
Componentes para la instalación	conjuntos de adaptadores
Ejes	ejes
Motores	motor

Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

Código para el pedido

FESTO

		HGPM	—	12	—	EO	—	G8
Tipo								
HGPM	Pinza paralela							
Tamaño								
Posición de las mordazas								
EO	Abierta							
EZ	Cerrada							
Variantes para el montaje								
G6	Con compensación de carrera							
G8	Con brida de apriete							
G9	Con fijación por brida							

Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

FESTO

Hoja de datos

Función

Simple efecto

Con dedos abiertos

HGPM-...-EO-G...



Con dedos cerrados

HGWM-...-EZ-G...



$\varnothing$ - Tamaño
 8 ... 12 mm

 - I - Carrera
 4 ... 6 mm



Datos técnicos generales			
Tamaño		8	12
Construcción		Plano inclinado	
Funcionamiento		Simple efecto	
Funcionamiento de la pinza		Paralela	
Cantidad de dedos		2	
Fuerza máxima por dedo externo ¹⁾	[N]	0,05	0,15
Fuerza de reposición ²⁾	Dedos abiertos	[N]	1,5
	Dedos cerrados	[N]	2
Carrera por mordaza	[mm]	2	3
Conexión neumática		M3	
Precisión de repetición ^{3) 4)}	[mm]	< 0,05	
Precisión máxima de sustitución	[mm]	0,4	
Frecuencia máx. de trabajo	[Hz]	4	
Precisión de centrado ⁴⁾	[mm]	< $\varnothing$ 0,15 (sólo válido para HGPM-...-G8 y HGPM-...-G9)	
Detección de posiciones		Sin	
Tipo de fijación	HGPM-...-E...-G6	Mediante taladros	
	HGPM-...-E...-G8	Con fijación por apriete	
	HGPM-...-E...-G9	Con rosca interior y taladro para centrar	

1) Datos válidos para funcionamiento sin estrangulación

2) Fuerza de reposición del muelle entre las mordazas

3) Margen de la posición final bajo condiciones de funcionamiento constantes y 100 carreras seguidas en dirección del movimiento de los dedos

4) Los valores indicados sólo son válidos para pinzas neumáticas y no son válidos para pinzas que funcionan por fuerza de muelle

Condiciones de funcionamiento y del entorno			
Presión mín. de funcionamiento	[bar]	4	
Presión máx. de funcionamiento	[bar]	8	
Fluido de trabajo		Aire comprimido según ISO 8573-1:2010 [7:4:4]	
Nota sobre el fluido de trabajo/mando		Es posible el funcionamiento con aire comprimido lubricado (lo cual requiere seguir utilizando aire lubricado)	
Temperatura ambiente	[°C]	+5 ... +60	
Clase de resistencia a la corrosión ¹⁾		1	

1) Clase de resistencia a la corrosión CRC 1 según norma de Festo FN 940070

Componentes con poco riesgo de corrosión. Aplicación en interiores secos, como la protección para el almacenamiento o el transporte. Relativo también a piezas cubiertas con una tapa en zonas interiores que no son visibles u otras piezas aisladas en la aplicación (p. ej., ejes de accionamiento).

Pesos [g]			
Tamaño		8	12
Con compensación de carrera		19	62
Con brida de apriete		11	41
Con fijación por brida		18	62

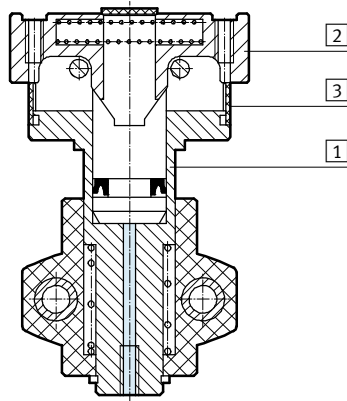
Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

Hoja de datos

FESTO

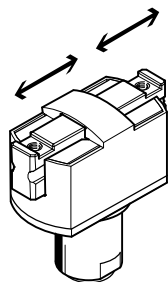
Materiales

Vista en sección



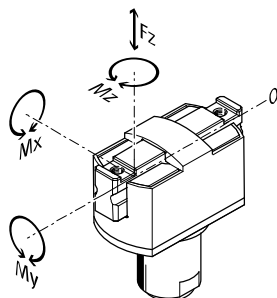
Pinza paralela		
1	Cuerpo	Aluminio anodizado
2	Dedos	Acero inoxidable
3	Tapa ciega	Poliacetal
-	Materiales	Sin cobre, ni PTFE
-		Conformidad con RoHS

Fuerza de sujeción [N] con 6 bar [N]



Tamaño	8		12	
	HGPM-...EO-...	HGPM-...EZ-...	HGPM-...EO-...	HGPM-...EZ-...
Fuerza de sujeción por dedo				
Abrir	-	8	-	17,5
Cerrar	8	-	13,5	-
Fuerza de sujeción total				
Abrir	-	16	-	35
Cerrar	16	-	27	-

Valores característicos de esfuerzo por dedo



Las fuerzas y momentos admisibles se refieren a un dedo. Los valores indicados incluyen la fuerza de palanca, las fuerzas debido al peso de la pieza u

ocasionadas por dedos externos y, además, las fuerzas ocasionadas por la aceleración durante la ejecución del movimiento.

Al efectuar el cálculo de los momentos debe tenerse en cuenta el punto 0 del sistema de coordenadas (ranura de guía de los dedos).

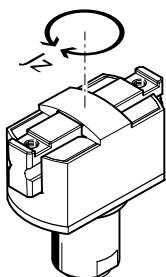
Tamaño		8	12
Fuerza F_z máxima admisible	[N]	10	30
Momento M_x máximo admisible	[Nm]	0,15	0,5
Momento M_y máximo admisible	[Nm]	0,15	0,5
Momento M_z máximo admisible	[Nm]	0,15	0,5

Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

FESTO

Hoja de datos

Momentos de inercia de la masa [kgm²x10⁻⁴]

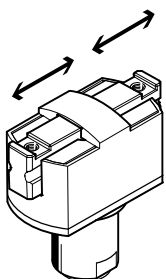


Momento de inercia de la masa [kgm²x10⁻⁴] de la pinza paralela en función del eje central y sin carga.

Tamaño	8	12
Con compensación de carrera	0,00922	0,06674
Con brida de apriete	0,00573	0,04252
Con fijación por brida	0,01712	0,07939

Tiempos para abrir y cerrar [ms] con 6 bar

Sin dedos externos



Los tiempos de apertura y de cierre [ms] aquí indicados fueron medidos a temperatura ambiente, con una presión de funcionamiento de 6 bar y con la pinza sin dedos adicionales y montada en posición vertical. La masa móvil aumenta debido al montaje de dedos adicionales externos. En conse-

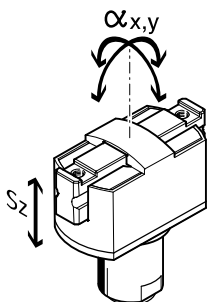
cuencia, también aumenta la energía cinética determinada por la masa de los dedos y por la velocidad. Si la energía cinética es superior a un límite determinado admisible, es posible que se produzca una rotura de piezas de la pinza. El daño es ocasionado cuando la masa móvil llega al

final de la carrera y el sistema de amortiguación no es capaz de transformar toda la energía cinética en energía térmica. En consecuencia, es indispensable controlar y respetar la carga máxima admisible de los dedos externos.

Tamaño		8	12
HGPM-...EO-...	Abrir	4,9	11
	Cerrar	2,3	3,7
HGPM-...EZ-...	Abrir	1,9	3
	Cerrar	4,1	8,3

Holgura de los dedos

Sin dedos externos



Las pinzas paralelas tienen una holgura entre los dedos y el elemento de guía debido al sistema de guía de deslizamiento. Los valores que constan en la tabla siguiente fueron calcula-

dos según el método convencional de adición de tolerancias. Estas holguras normalmente no suelen aplicarse a las pinzas debidamente montadas.

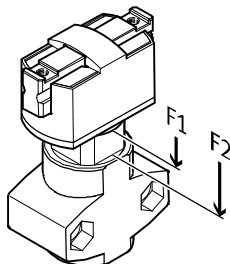
Tamaño		8	12
Holgura de los dedos sz	[mm]	< 0,03	
Holgura angular de los dedos ax, ay	[°]	< 0,5	

Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

Hoja de datos

FESTO

Fuerzas de desplazamiento del muelle [N]



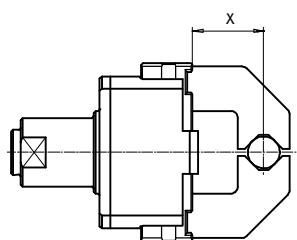
Fuerza teórica de accionamiento del compensador de carrera en la variante con compensación de carrera.

Tamaño	8	12
Fuerzas de desplazamiento del muelle F_1	4	10
Fuerzas de desplazamiento del muelle F_2	6	23

Fuerza de sujeción F_H por dedo en función de la presión de funcionamiento y de la palanca x

Sujeción externa e interna (al abrir y cerrar)

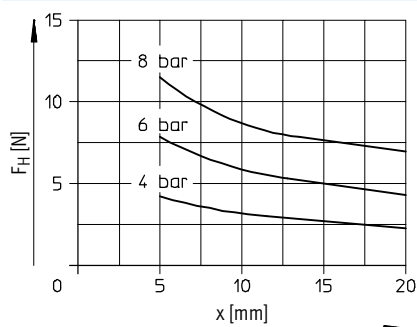
En los diagramas siguientes pueden determinarse las fuerzas de sujeción para pinzas de diversos tamaños en función de la presión de funcionamiento y de la palanca.



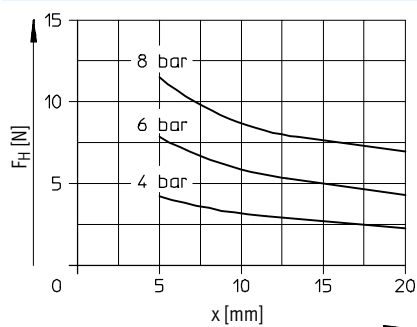
EO = Sujeción exterior (cerrando los dedos)

EZ = Sujeción interior (abriendo los dedos)

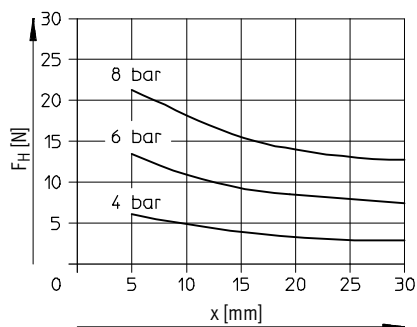
HGPM-08-EO-...



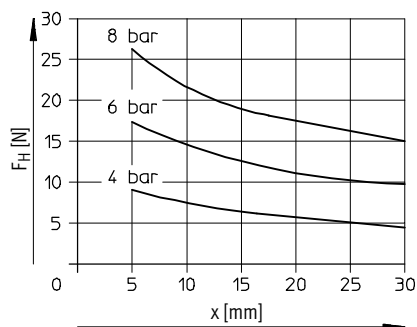
HGPM-08-EZ-...



HGPM-12-EO-...



HGPM-12-EZ-...



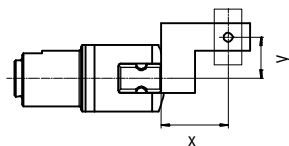
Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

Hoja de datos

FESTO

Fuerza de sujeción F_H por dedo con 6 bar, en función de la palanca x y la excentricidad y

Sujeción externa e interna (al abrir y cerrar)



En los diagramas siguientes pueden determinarse las fuerzas de sujeción con 6 bar para pinzas de diversos

tamaños en función de una aplicación excéntrica de la fuerza y considerando

el punto descentrado máximo admisible.

Ejemplo de cálculo

Valores conocidos:

HGPM-12-EZ-...

Palanca $x = 10$ mm

Excentricidad $y = 11$ mm

Incógnita:

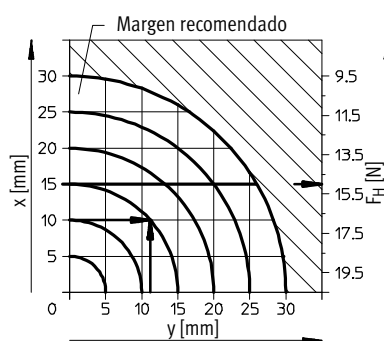
Fuerza de sujeción con 6 bar

Forma de proceder:

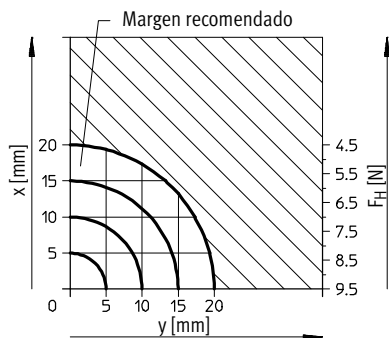
- Determinar el punto de intersección xy entre la palanca x y la excentricidad y en el diagrama correspondiente a HGPM-12-EZ
- Dibujar un cuarto de círculo (con centro en el punto de origen) atravesando el punto de intersección xy
- Determinar el punto de intersección entre el círculo y el eje x
- Leer el valor correspondiente a la fuerza de sujeción

Resultado:

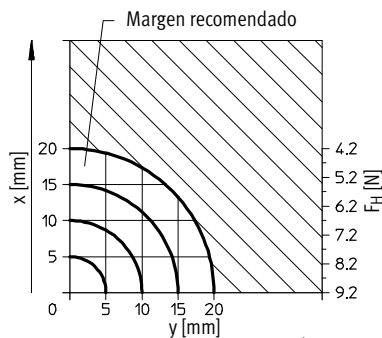
Fuerza de sujeción = aprox. 15 N



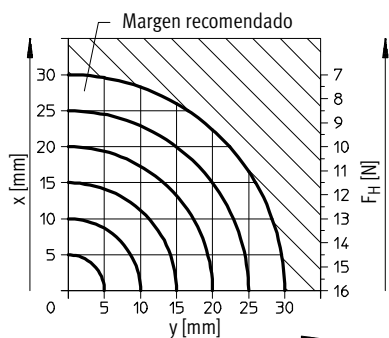
HGPM-08-EO-...



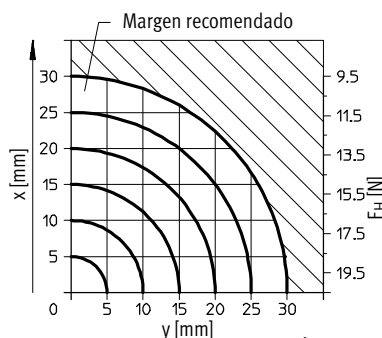
HGPM-08-EZ-...



HGPM-12-EO-...



HGPM-12-EZ-...



EO = Sujeción exterior (cerrando los dedos)

EZ = Sujeción interior (abriendo los dedos)

Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

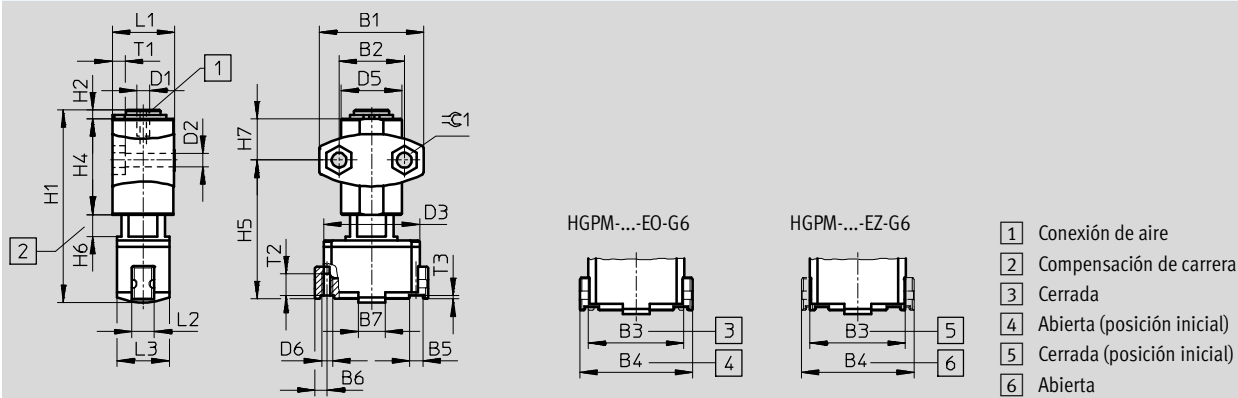
Hoja de datos

FESTO

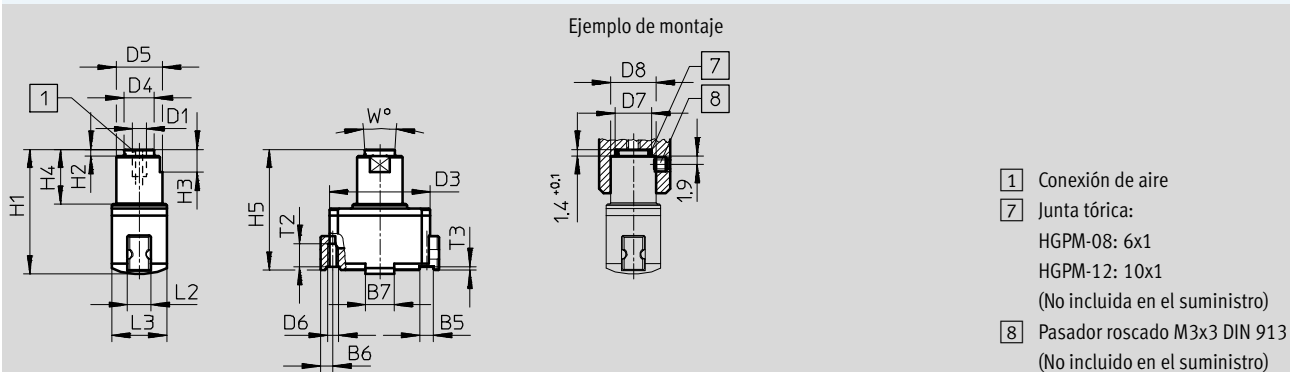
Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

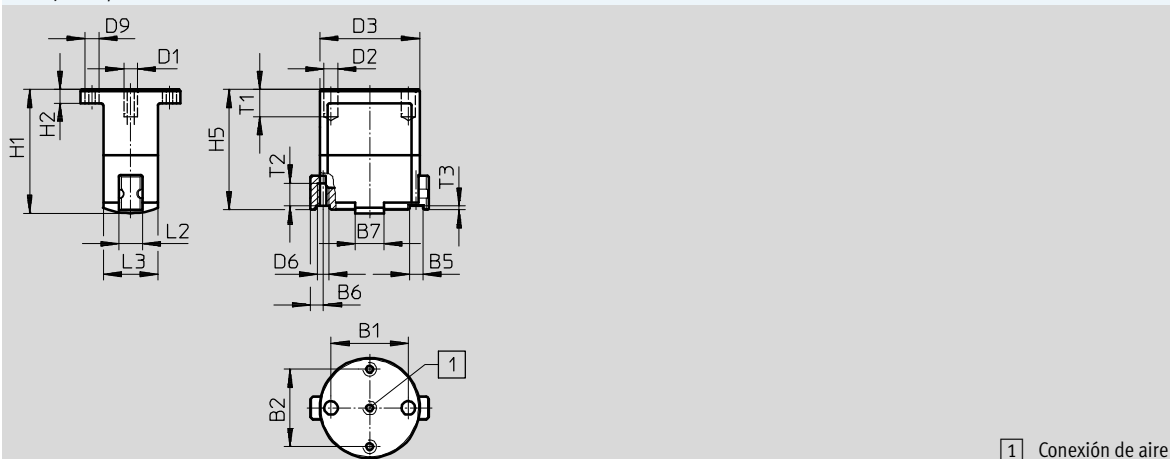
Con compensación de carrera: HGPM-...-E...-G6



Con brida de apriete: HGPM-...-E...-G8



Con fijación por brida: HGPM-...-E...-G9



Pinzas paralelas HGPM, tipo Micro

FESTO

Hoja de datos

Tipo	B1	B2	B3 ±0,3	B4 ±0,3	B5 +0,05/+0,02	B6 +0,19/-0,23	B7 ±0,1	D1	D2 Ø	D3 Ø
HGPM-08-EO-G6	24 ±0,1	15 ±0,25	22	26	3	2,75	6,2	M3	3,4 +0,2	22
HGPM-08-EZ-G6										
HGPM-12-EO-G6	35 ±0,1	24 ±0,25	33	39	4	4	9	M3	4,5 +0,2	33
HGPM-12-EZ-G6										
HGPM-08-EO-G8	–	–	22	26	3	2,75	6,2	M3	–	22
HGPM-08-EZ-G8										
HGPM-12-EO-G8	–	–	33	39	4	4	9	M3	–	33
HGPM-12-EZ-G8										
HGPM-08-EO-G9	17 ±0,02	17 ±0,1	22	26	3	2,75	6,2	M3	3 F8	22
HGPM-08-EZ-G9										
HGPM-12-EO-G9	27 ±0,02	27 ±0,1	33	39	4	4	9	M3	3 F8	33
HGPM-12-EZ-G9										

Tipo	D4 Ø ±0,1	D5 Ø	D6	D7 Ø +0,1	D8 Ø +0,1	D9	H1 ±0,3	H2	H3	H4	H5
HGPM-08-EO-G6	–	15 ±0,5	M2,5	–	–	–	44,2	2 +0,1/-0,3	–	22 -0,3	32,4 +0,8/-0,65
HGPM-08-EZ-G6											
HGPM-12-EO-G6	–	22 ±0,5	M3	–	–	–	63	3 +0,2/-0,3	–	29 -0,3	46,65 +0,9/-0,7
HGPM-12-EZ-G6											
HGPM-08-EO-G8	6,6	10 h8	M2,5	8	10	–	27,2	1,4 -0,1	5	12 ±0,1	26,9 +0,2/-0,25
HGPM-08-EZ-G8											
HGPM-12-EO-G8	10,6	15 h8	M3	12	15	–	41	1,4 -0,1	7 ±0,1	18 ±0,1	40,15 +0,2/-0,25
HGPM-12-EZ-G8											
HGPM-08-EO-G9	–	–	M2,5	–	–	M3	27,2	3 ±0,2	–	–	26,9 +0,2/-0,25
HGPM-08-EZ-G9											
HGPM-12-EO-G9	–	–	M3	–	–	M3	41	5 ±0,2	–	–	40,15 +0,2/-0,25
HGPM-12-EZ-G9											

Tipo	H6 +0,7/-0,2	H7 ±0,3	L1 +0,1/-0,3	L2 -0,1	L3 ±0,1	T1	T2 ¹⁾	T3	W	≤C1
HGPM-08-EO-G6	0 ... 5	9,5	14,3	5	12	3 -0,2	4	0,8	–	5,7
HGPM-08-EZ-G6										
HGPM-12-EO-G6	0 ... 8	12,5	20,35	7	18	4 -0,2	6	1	–	7,5
HGPM-12-EZ-G6										
HGPM-08-EO-G8	–	–	–	5	12	–	4	0,8	8°	–
HGPM-08-EZ-G8										
HGPM-12-EO-G8	–	–	–	7	18	–	6	1	8°	–
HGPM-12-EZ-G8										
HGPM-08-EO-G9	–	–	–	5	12	mín. 6	4	0,8	–	–
HGPM-08-EZ-G9										
HGPM-12-EO-G9	–	–	–	7	18	mín. 6	6	1	–	–
HGPM-12-EZ-G9										

1) Tener en cuenta la profundidad máxima de la rosca

Referencias							
Simple efecto	Tamaño [mm]	Variantes para el montaje					
		Con compensación de carrera Nº de art. Tipo		Con brida de apriete Nº de art. Tipo		Con fijación por brida Nº de art. Tipo	
Dedos abiertos	8	197559	HGPM-08-EO-G6	197560	HGPM-08-EO-G8	197561	HGPM-08-EO-G9
	12	197565	HGPM-12-EO-G6	197566	HGPM-12-EO-G8	197567	HGPM-12-EO-G9
Dedos cerrados	8	197562	HGPM-08-EZ-G6	197563	HGPM-08-EZ-G8	197564	HGPM-08-EZ-G9
	12	197568	HGPM-12-EZ-G6	197569	HGPM-12-EZ-G8	197570	HGPM-12-EZ-G9