

PINCE POUR ROBOT COLLABORATIF

SÉRIE CSSP

TAILLE 40

Nouveautés



La pince pneumatique de la série CSSP constitue une solution innovante pour les cobots utilisés dans les applications de processus industriels, telles que le pilotage de machines-outils, l'emballage en fin de ligne et l'assemblage.

Sa conception légère et compacte optimise l'espace disponible et la charge utile des cobots, tout en garantissant la flexibilité, la sécurité, la facilité d'utilisation et l'efficacité.

PINCES

3

Sécurité

- Conforme à la norme **ISO TS 15066**.
- Maintien de la pièce en cas de perte d'air par le ressort.

Plug & Play

- Vannes de contrôle intégrée.
- Connexion simplifiée : une entrée pneumatique et une alimentation électrique.
- Interface mécanique universelle : Solution compatible avec les principaux robots collaboratifs **ABB, UR, FANUC**.
- Interface utilisateur intuitive intégrée au système de commande du cobot.

Flexibilité

- Doigts de la pince standard ou personnalisés.
- La pince peut être alimentée et contrôlée directement à partir de l'interface du poignet du cobot ou par l'intermédiaire de dispositifs externes tels que le contrôleur du cobot, l'IHM ou l'automate programmable.

CARACTÉRISTIQUES GÉNÉRALES

Type de construction	Pince collaborative auto-centrée avec guide en T
Fonctionnement	Double effet avec ressort en fermeture ou en ouverture
Taille	40 mm
Raccordement	M5 (tube Ø6 mm)
Température de fonctionnement	5°C ÷ 50°C
Température de stockage	-10°C ÷ 60°C
Fréquence maxi d'utilisation	3Hz (NC) 1.7Hz (NO)
Répétitivité	0.02 mm
Medium	Air filtré de classe [7:4:4] selon ISO 8573-1. En cas d'utilisation d'air lubrifié, il est recommandé d'utiliser de l'huile ISOVG32 et de ne jamais interrompre la lubrification.
Indice de protection	IP40
Compatibilité	Directives ROHS et REACH
Certifications	ISO 12100, ISO 10218, ISO TS15066, ISO 4414
Pression de fonctionnement	4 ÷ 7 bar
Tension	24V
Courant maximum	0.25A
Force de fermeture par mors à 0 mm (6bar)	94N (NC) 62N (NO)
Force d'ouverture par mors à 0 mm (6bar)	76N (NC) 107N (NO)
Course par mâchoire [mm]	6 mm

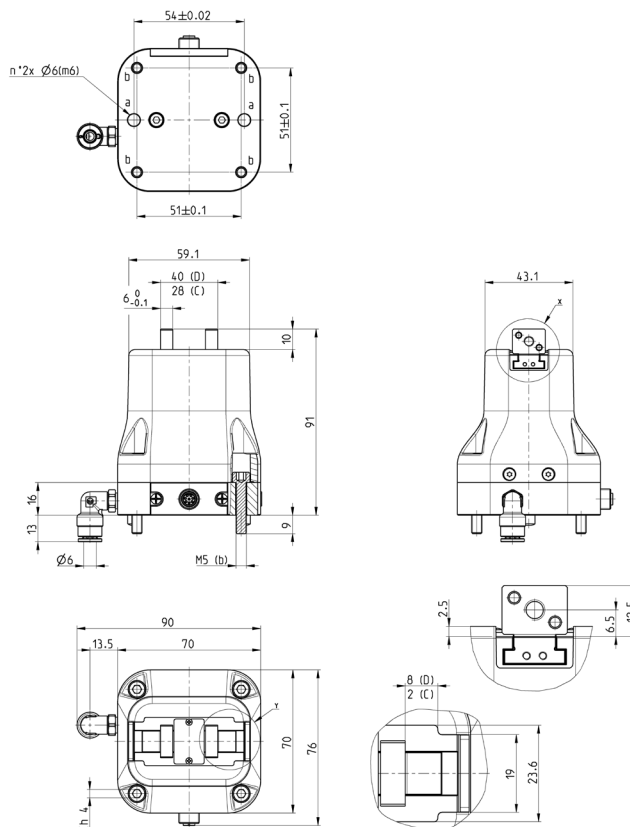
CODIFICATION

CSSP	-	40	-	NC
CSSP	SÉRIE			
40	TAILLE 40			
NC	FONCTIONNEMENT NC = Double effet avec ressort en fermeture NO = Double effet avec ressort en ouverture			

PINCE POUR ROBOT COLLABORATIF
SÉRIE CSSP- DIMENSIONS

Nouveautés

Pinces Série CSSP, diamètre 40 mm - Dimensions

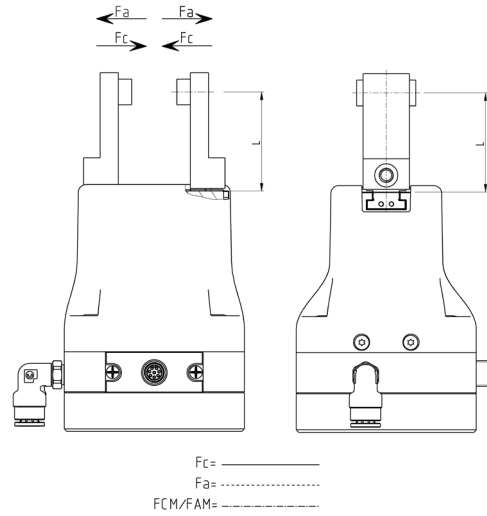
 La fourniture comprend :
 4x vis M5x25


Mod.	Force de fermeture totale à 6 bars (N)	Force totale de fermeture par mors à 6 bar (N)	Force d'ouverture totale à 6 bars (N)	Force totale d'ouverture par mors à 6 bar (N)	Course par mors (mm)	P. Service (bar)	Température de fonctionnement (°C)	Temps d'ouverture	Temps de fermeture (ms)	Poids [g]
CSSP-40-NC	188	94	152	76	6	4 ÷ 7	5 ÷ 50	115	105	460
CSSP-40-NO	124	62	214	107	6	4 ÷ 7	5 ÷ 50	90	165	440

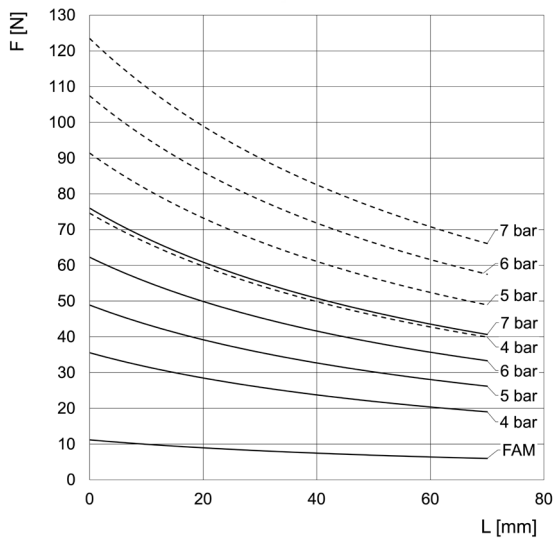
FORCE DE SERRAGE (F_c) PAR MORS UNIQUE

- L = distance du point de préhension
- FA = force d'ouverture
- FC = force de fermeture
- FAM = force de préhension à l'ouverture
- FCM = force de fermeture

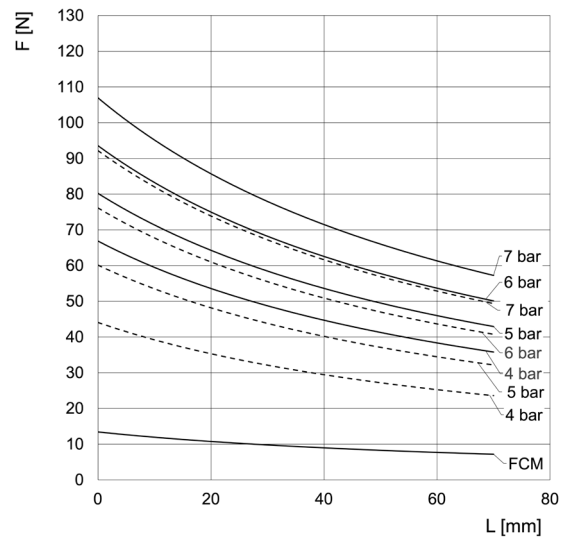
La force de préhension totale doit être calculée comme suit :
 $F_{totale} = F \times 2$



CSSP-40-NO



CSSP-40-NC

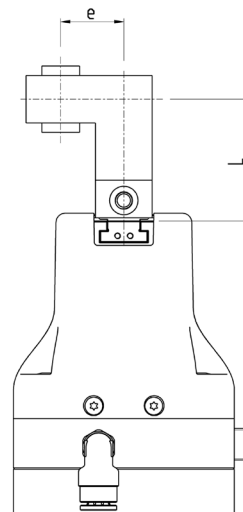
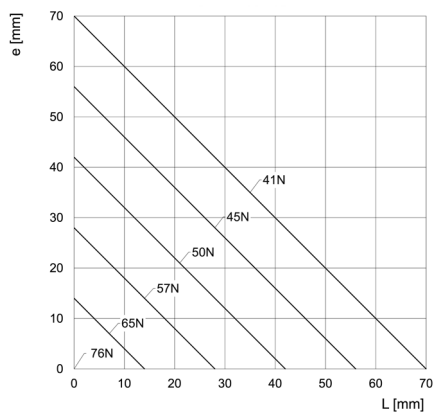
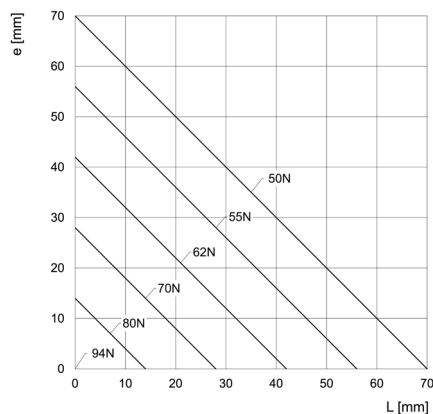
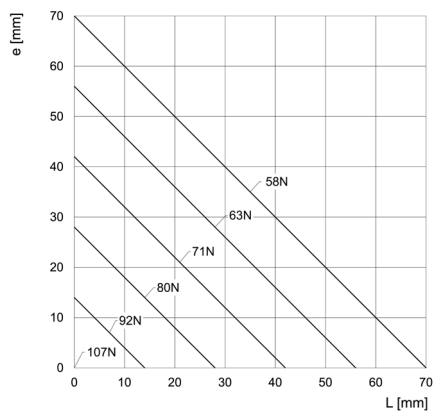
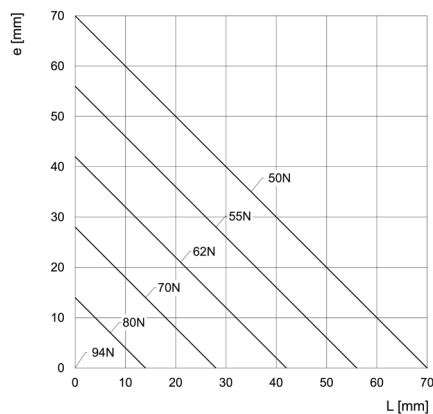


Longueur vs excentricité CSSP-40

La force de maintien totale doit être calculée comme suit :

$$F_{\text{totale}} = F \times 2$$

Plages recommandées en fonction du Point de préhension (L) et du Bras de levier (e)


CSSP-40-NC ouverture

CSSP-40-NC fermeture

CSSP-40-NO ouverture

CSSP-40-NO fermeture


Interface mécanique robot-pince Série P-CSSP

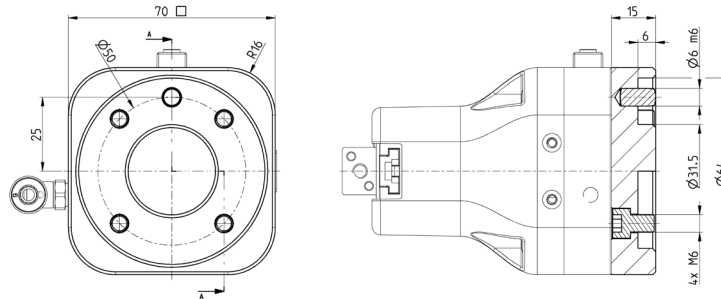
Nouveautés

Conformément à la norme ISO 9409-1-50-4-M6.



La fourniture comprend :

- 1x bride
- 4x vis
- 2x goupille



PINCES

3

Mod.	Fabricant du Robot	Robot	Poids (g)
P-CSSP	UNIVERSAL ROBOT	UR3e UR5e UR10e UR16e	140
	ABB	GoFa	140
	FANUC	CRX 5ia CRX 10ia CRX 10ia/L CRX 20ia/L CRX 25ia	140
	Doosan	M0609 M0617 M1013 M1509 H2017 H2515	140
	OMRON	TM5 TM5S TM7S TM12 TM12S TM14 TM14S TM16 TM20	140

Dans le tableau, vous trouverez quelques robots compatibles.

* Se réfère au poids de l'accessoire avec les vis.

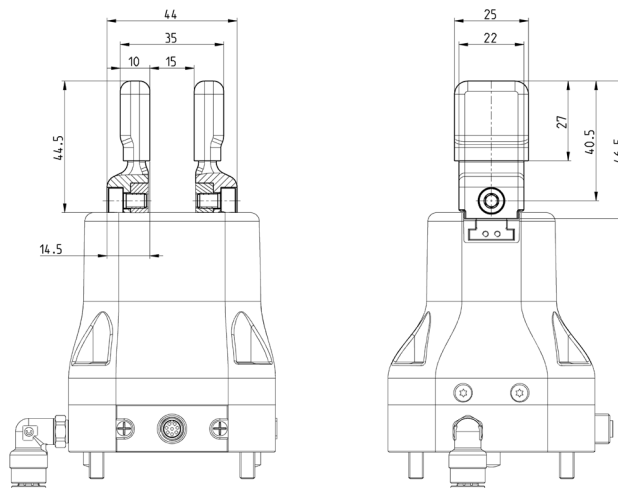
Doigt de la pince

Nouveautés



La fourniture comprend :

- 2x vis
- 2x doigts

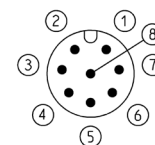
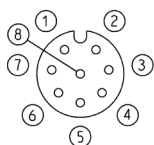
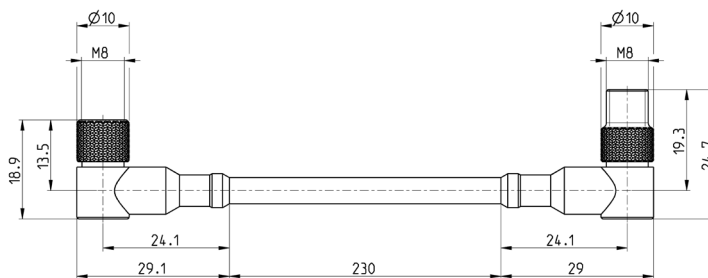


Mod.	Poids (g)
F-CSSP-40	25

* Refers to the weight of a single finger with relative fixing screw.

Câble de connexion pour UR/FANUC

Nouveautés



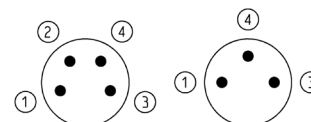
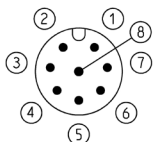
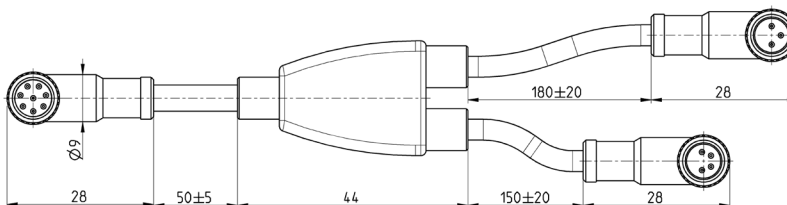
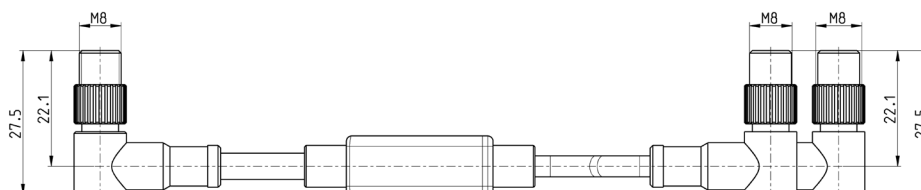
PINCES

3

Mod.	Fabricant du Robot	Robot
CS-DL08MC-E020U	UNIVERSAL ROBOT	UR3e UR5e UR10e UR16e
	FANUC	CRX 5ia CRX 10ia CRX 10ia/L CRX 20ia/L CRX 25ia

Câble de connexion pour ABB

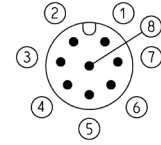
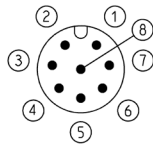
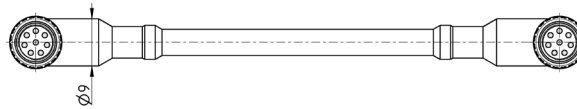
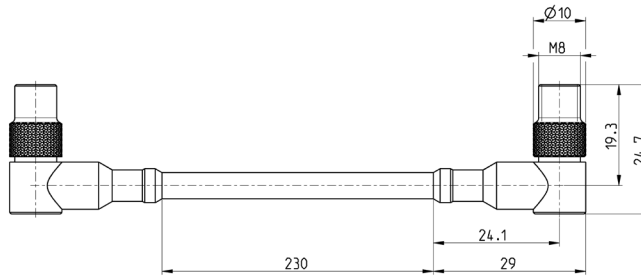
Nouveautés



Mod.	Fabricant du Robot	Robot
CS-DY08MC-E020A	ABB	GoFa

Câble de connexion pour DOOSAN

Nouveautés

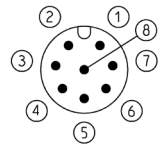
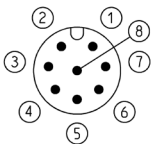
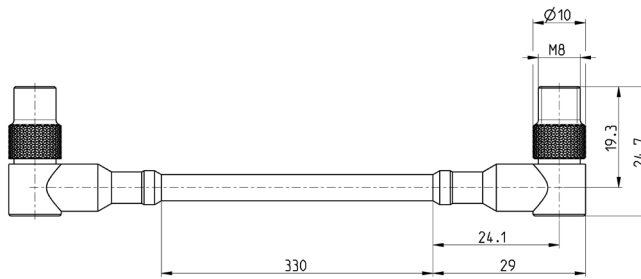


* Se référer au **manuel** pour une connexion correcte entre l'outil et le robot.

Mod.	Fabricant du Robot	Robot
CS-DN08MC-E020D	DOOSAN	M0609 M0617 M1013 M1509 H2017 H2515

Câble de connexion pour OMRON

Nouveautés



* Se référer au **manuel** pour une connexion correcte entre l'outil et le robot.

Mod.	Fabricant du Robot	Robot
CS-DN08MC-E0330	OMRON	TM5 TM55 TM75 TM12 TM125 TM14 TM145 TM16 TM20