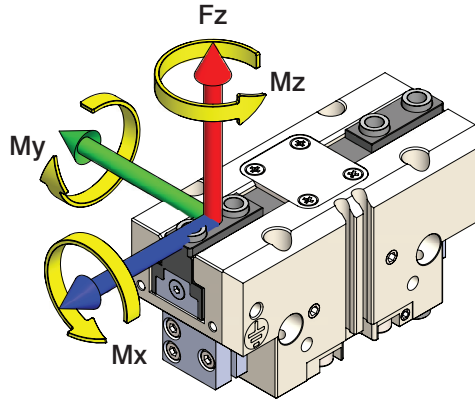


WINMAN WGRA-080 Paralel Tutucu / WGRA-080 Parallel Gripper



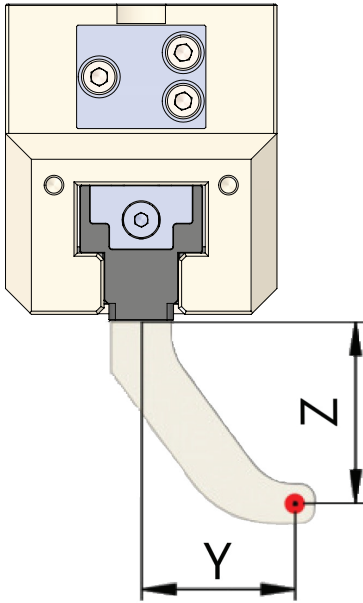
Özellikler / Specification

Mx	55 Nm
My	82 Nm
Mz	57 Nm
Fz	1550 N

Not: Belirtilmiş izin verilen torklar ve yukarıda verilen kuvvet birlikte meydana gelebilir, her bir tutucu çenesi için statik durumda geçerlidir. My torku, kavrama kuvveti tarafından üretilen torka ek olabilir.

The specified permissible torques and the force given below may occur together, apply in the static condition - per gripper jaw. The torque My may be in addition to the torque generated by the gripping force.

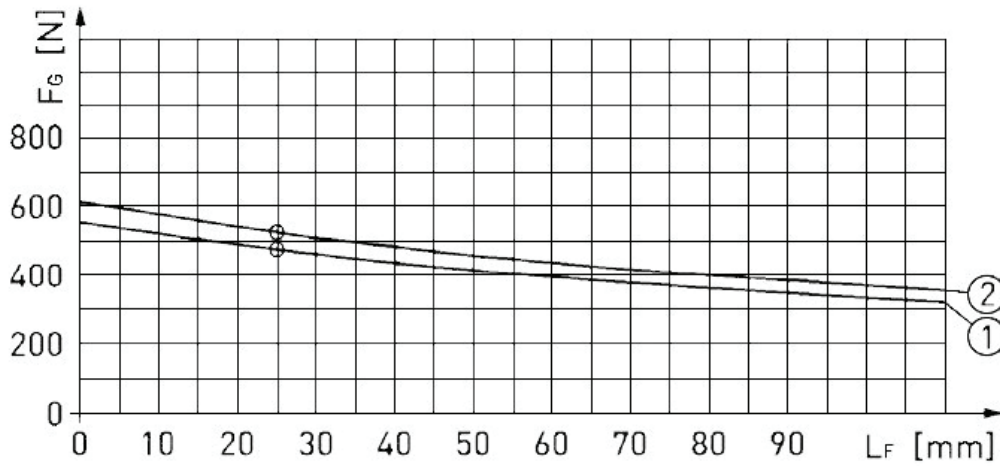
Tutucu Kuvvet Diyagramı / Gripping Force Diagram



$$L_F = \sqrt{1,6 \cdot Y^2 + Z^2}$$

$$Y_{max} = \sqrt{\frac{L_F^2_{max} - Z^2}{1,6}}$$

$$Z_{max} = \sqrt{L_F^2_{max} - 1,6 \cdot Y^2}$$



- ① WGRA - 080 Kapanma / Closing
- ② WGRA - 080 Açılma / Opening