

# PINZA PARA ROBOT COLABORATIVO

## SERIE CSSP

Tamaño 40



La pinza neumática de la Serie CSSP ofrece una solución innovadora para robots utilizados en aplicaciones de procesos industriales como la asistencia a máquinas herramienta, el embalaje de final de línea y el ensamblaje.

Su diseño ligero y compacto optimiza el espacio disponible y la carga útil del robot, garantizando flexibilidad, seguridad, facilidad de uso y eficiencia.

### Seguridad

- Conforme la ISO TS 15066.
- Mantiene la pieza incluso en caso de fallo de presión (con muelle).

### Conectar & Usar

- Válvulas de control integradas.
- Conexión sencilla con una sola entrada neumática y una sola alimentación eléctrica.
- Interfaz mecánica universal compatible con las principales marcas de robot, incluidas ABB, UR y FANUC.
- La intuitiva interfaz de usuario se integra fácilmente con el sistema de control del robot.

### Flexibilidad

- Dedos de pinza estándar o personalizados.
- La pinza puede alimentarse y controlarse directamente desde la interfaz de la muñeca del robot o a través de dispositivos externos, como el controlador del robot, la HMI o el PLC.

## DATOS GENERALES

Tipo de construcción	Pinza paralela autocentrante con guía en T
Funcionamiento	Doble efecto con muelle en cierre o apertura
Tamaño	40 mm
Conexiones de aire	M5 (tubo Ø6 mm)
Temperatura de funcionamiento	5°C ÷ 50°C
Temperatura de almacenaje	-10°C ÷ 60°C
Frecuencia máx. de uso	3Hz (NC) 1.7Hz (NO)
Repetibilidad	0.02 mm
Medio	Aire filtrado de clase [7:4:4] según ISO 8573-1. En caso de utilizar aire lubricado, recomendamos aceite ISOVG32 y nunca interrumpir la lubricación.
Clase de protección	IP40
Compatibilidad	Directivas ROHS y REACH
Certificaciones	ISO 12100, ISO 10218, ISO TS15066, ISO 4414, IEC 61000-6-2, IEC 61000-6-4
Presión de funcionamiento	4 ÷ 7 bar
Tensión	24V
Corriente máxima	0.25A
Fuerza de cierre por mordaza a 0 mm (6 bar)	94N (NC) 62N (NO)
Fuerza de apertura a 0 mm (6 bar)	76N (NC) 107N (NO)
Carrera por mordaza [mm]	6 mm

## Ejemplo de codificación

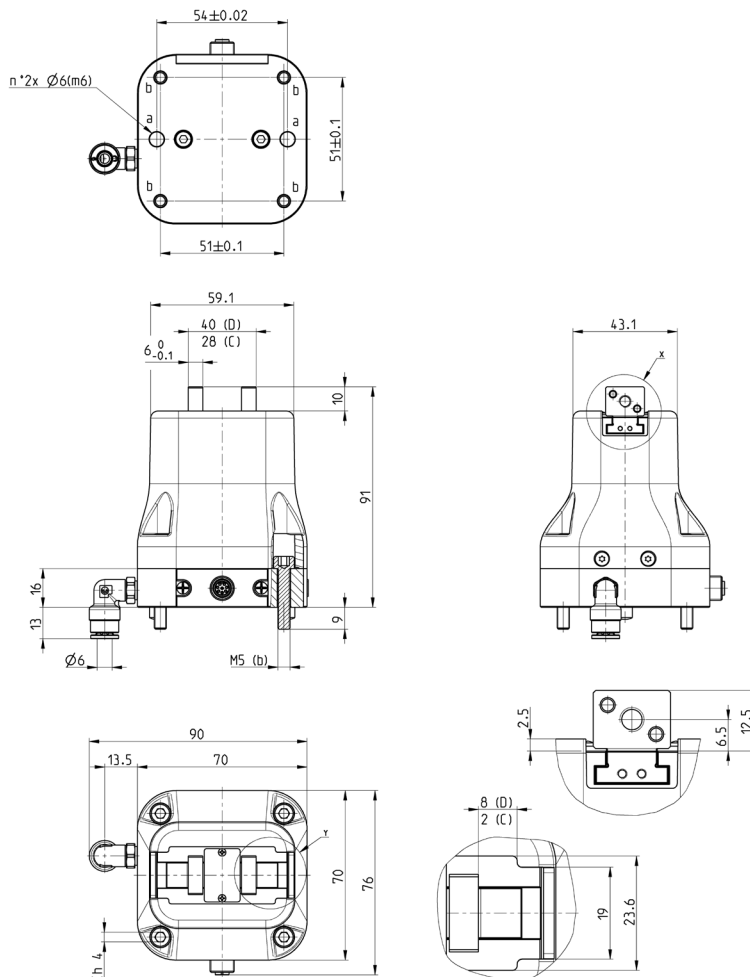
CSSP	-	40	-	NC
CSSP	SERIE			
40	TAMAÑO 40			
NC	FUNCIONAMIENTO NC = Doble efecto con muelle en cierre NO = Doble efecto con muelle en apertura			

**Pinza CSSP, tamaño 40 mm**

 Suministrado con:  
 4x tornillos M5x25


PINZAS

3

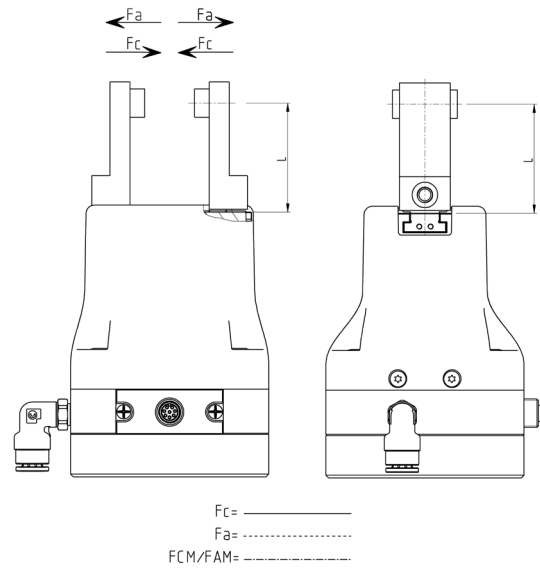


Mod.	Fuerza de cierre total a 6 bar (N)	Fuerza al cierre por mordaza a 6 bar (N)	Fuerza de apertura total a 6 bar (N)	Fuerza a la apertura por mordaza a 6 bar (N)	Carrera por mordaza (mm)	Presión de trabajo (bar)	Temperatura de trabajo (°C)	Tiempo de apertura	Tiempo de cierre (ms)	Peso [g]
CSSP-40-NC	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

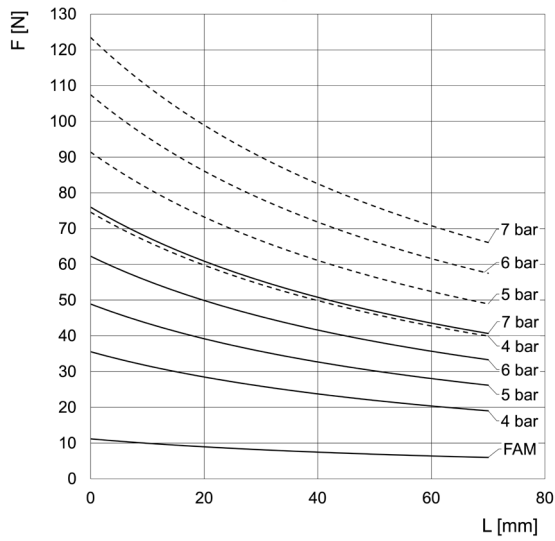
### Fuerza de la pinza (F) por mordaza

- L = distancia desde el punto de sujeción
- FA = fuerza de apertura
- FC = fuerza de cierre
- FAM = fuerza de sujeción de apertura
- FCM = fuerza de sujeción de cierre

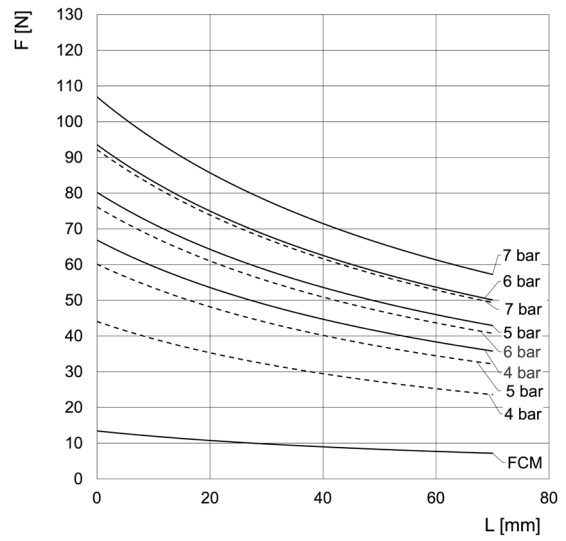
La fuerza de sujeción total debe calcularse del siguiente modo:  
*Total F = F x 2*



CSSP-40-NO



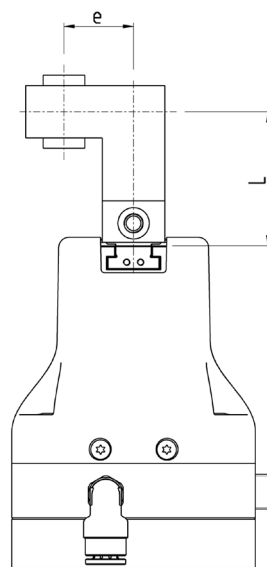
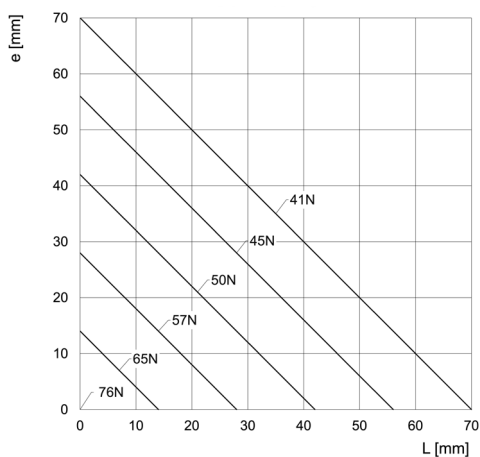
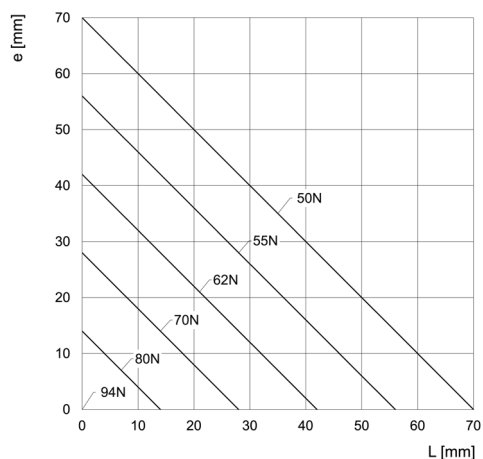
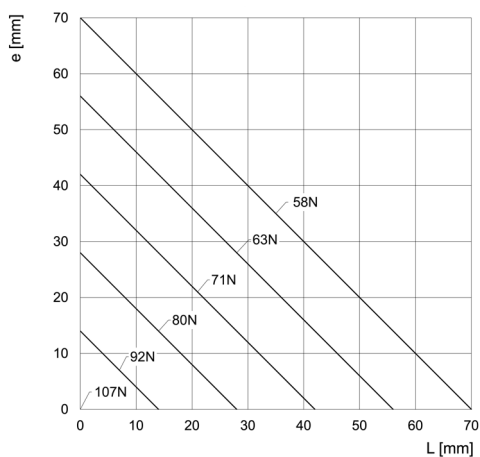
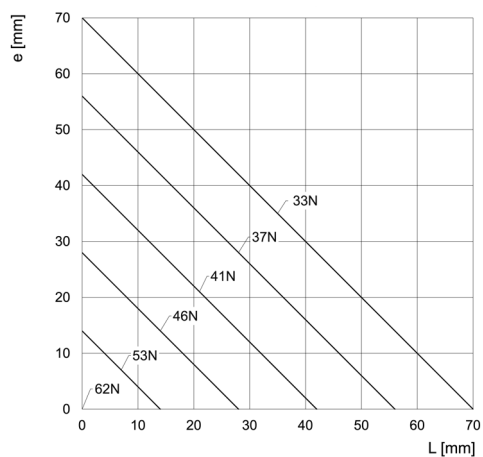
CSSP-40-NC



### Longitud respecto a excentricidad CSSP-40

La fuerza de agarre total debe ser calculada de la siguiente forma:  
 $Total F = F \times 2$

Campo de utilización de la pinza según el punto de sujeción (L) y el brazo (e).


**CSSP-40-NC apertura**

**CSSP-40-NC cierre**

**CSSP-40-NO apertura**

**CSSP-40-NO cierre**


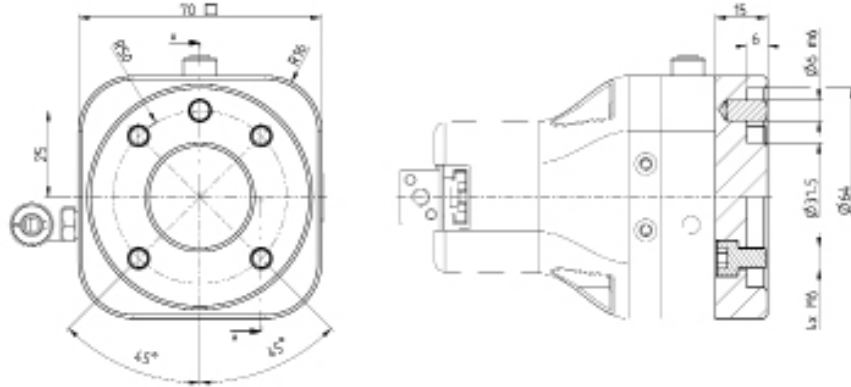
## Interfaz mecánica robot-pinza

Nuevo

De acuerdo a ISO 9409-1-50-4-M6.



Suministrado con:  
 1x brida  
 4x tornillos  
 2x pines



Mod.	Fabricante de robots	Robot	Peso (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

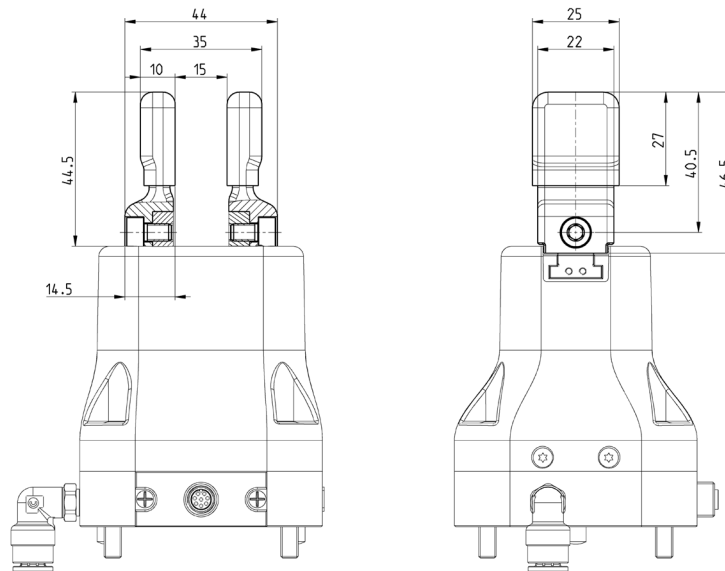
En la tabla encontrará algunos robots compatibles.  
 \* Se refiere al peso del accesorio con tornillos.

## Dedo de pinza

Nuevo

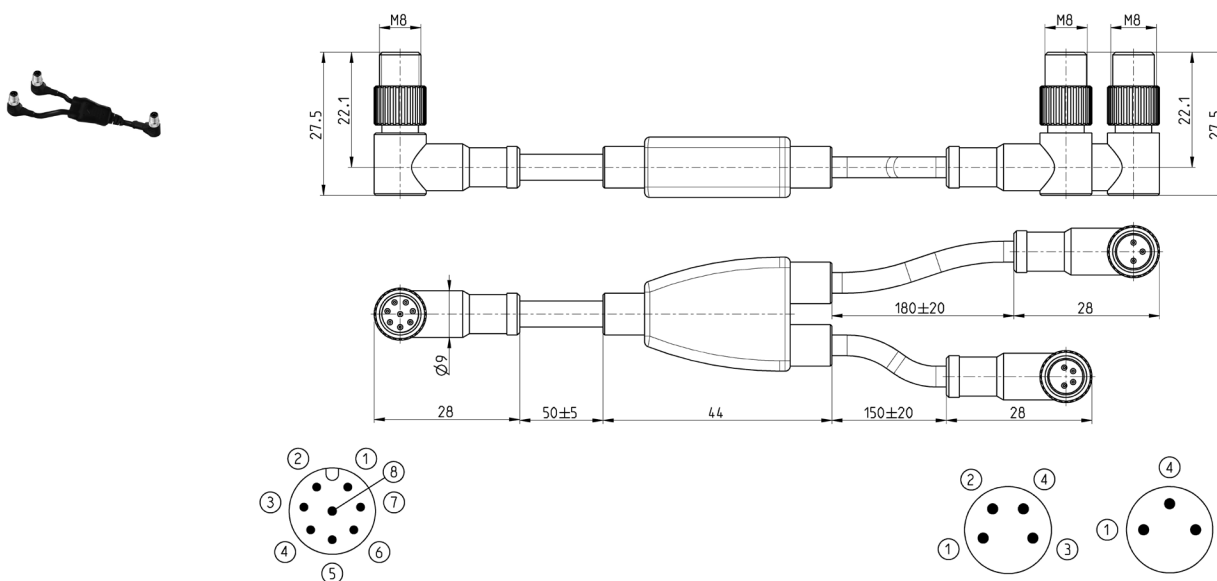


Suministrado con:  
 2x tornillo  
 2x dedos



Mod.	Peso (g)*
F-CSSP-40	25

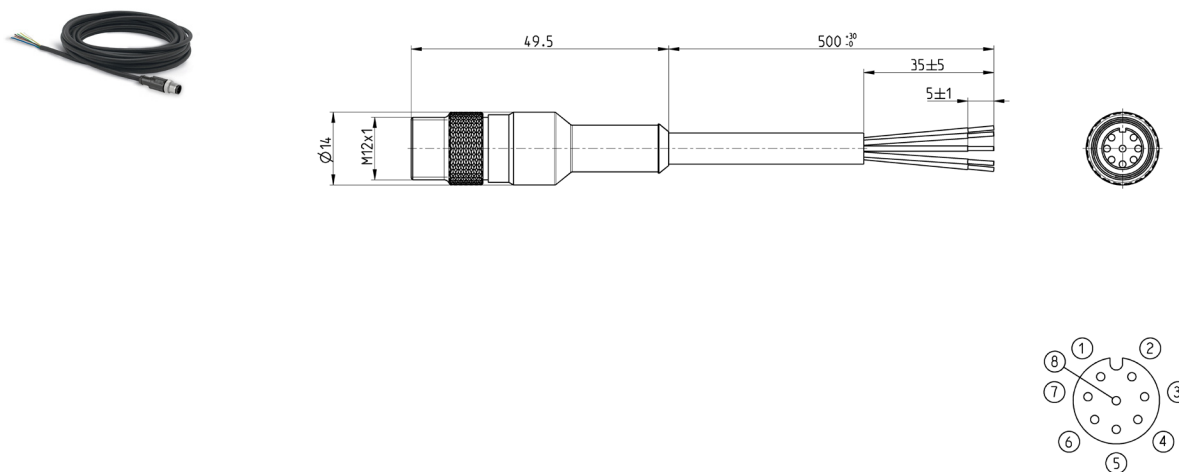
\* Se refiere al peso de un solo dedo con tornillo de fijación relativo.

**Cable de conexión para ABB**
**Nuevo**


PINZAS

**3**

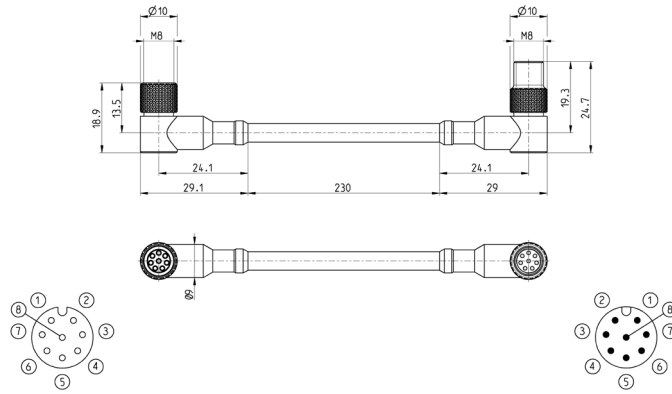
Mod.	Fabricante de robots	Robot
CS-DY08MC-E020A	ABB	GoFa

**Cable de caja de control para ABB**
**Nuevo**


Mod.	Fabricante de robots	Robot
CS-LM08HC-D050	ABB	GoFa

### Cable de conexión para UR/FANUC

Nuevo

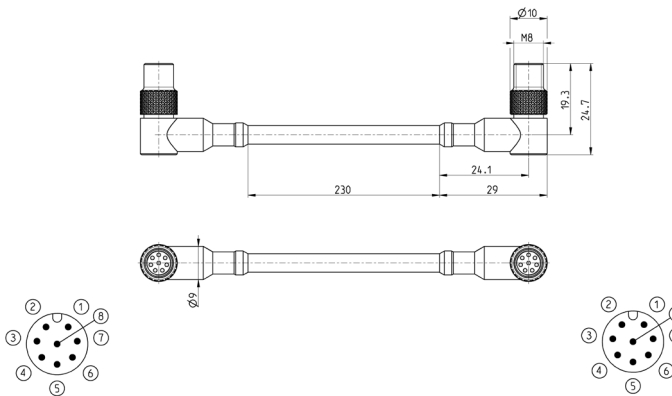


Mod.	Fabricante de robots	Robot
CS-DL08MC-E020U	UNIVERSAL ROBOT	UR3e   UR5e   UR10e   UR16e
CS-DL08MC-E020U	FANUC	CRX 5ia   CRX 10ia   CRX 10ia/L   CRX 20ia/L   CRX 25ia

PINZAS  
3

### Cable de conexión para DOOSAN

Nuevo



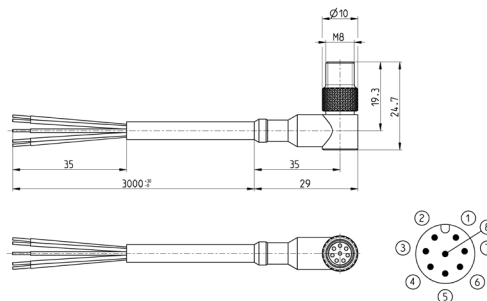
Mod.	Fabricante de robots	Robot
CS-DN08MC-E020D	DOOSAN	M0609   M0617   M1013   M1509   H2017   H2515

### Cable de conexión universal, 3 m

Nuevo



Adecuado para todos los robots. Consulte el manual para el pinout y la conexión correcta de los cables.



Mod.
CS-DM08MC-E3000