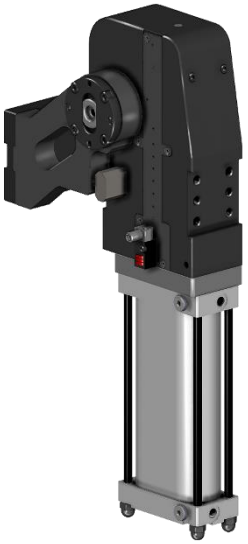
Ribaltatori pneumo-idraulici RP80.2
Pneumo-hydraulic swivel unit RP80.2

Caratteristiche principali:

- Fianchetti in alluminio
- Bracci leva in acciaio ed arresto esterno
- 2 possibilità di staffaggio (fronte e retro)
- Alesaggio del cilindro pneumatico: 80 mm
- 2 smorzatori di finecorsa pneumatici regolabili
- 4 fori di connessione (GAS)
- Nuovo finecorsa induttivo (connessione M12x1)



Main characteristics:

- Aluminum flanks
- Steel arms and external arms hard stop
- 2 mounting areas (front and back)
- Pneumatic cylinder bore: 80 mm
- 2 adjustable end stroke pneumatic cushioning
- 4 feeding ports (GAS)
- New inductive proximity switch (connection M12x1)

PDF 3D Step WEB

Indice.
Index.

Pagina Page	Descrizione Description	
1	Caratteristiche principali Main characteristics	
2	Codice d'ordine Ordering example	
3	Pagina dimensionale Dimensional page	RP80.2-V…
4		RP80.2-O…
5		RP80.2-V/LS
6		RP80.2-O/LS
7	Diagrammi / Consumo d'aria Diagrams / Air consumption	
8	Schema per sensore induttivo / Diagram for inductive sensor Schema pneumatico / Pneumatic plan	
9-10	Ricambi / Spare parts	

VEP AUTOMATION
Clamping technologies made in Italy since 1966

Codice d'ordine
Ordering example

RP80.2 – 45 – V – PX – P – G – Z

Tipologia ribaltatore e alesaggio cilindro:
Swivel unit type and cylinder bore:

RP80.2
alesaggio cilindro 80mm
cylinder bore 80mm

Angolo d'apertura dei bracci leva: *
Opening angle of swivel arms*:

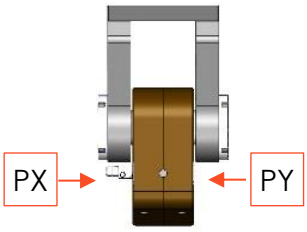
RP80.2				
V	45°	90°	120°	135°
V/LS	45°	90°	120°	135°
O	45°	90°	120°	---
O/LS	45°	90°	---	

Tipologia dei bracci leva (vedere pagine dimensionali):
Type of swivel arms (see dimensional pages):

V = bracci verticali
vertical arms
O = bracci orizzontali
horizontal arms
V/LS = bracci verticali simmetrici
symmetric vertical arms
O/LS = bracci orizzontali simmetrici
symmetric horizontal arms

Posizione sensore induttivo
Inductive sensor position

P0 = senza
without
PX = sul lato X
on the X side
PY = sul lato Y



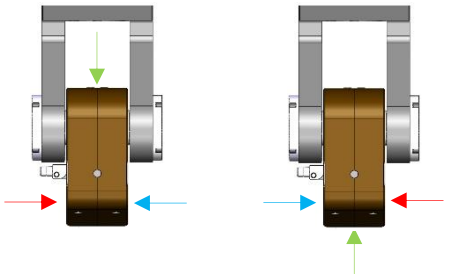
Tipo di sensore induttivo:
Inductive sensor type:

P = Pepperl+Fuchs con LED rosso
Pepperl+Fuchs with red LED

Tipologia fori d'alimentazione:
Feeding ports type:

G = fori tipo G...*
ports type G...*

Posizione fori d'alimentazione e smorzatore di finecorsa:
Feeding ports position and cushion adjustment:



W: sul lato W (ant.)
on the W side (front)

Z: sul lato Z (post.)
on the Z side (rear)

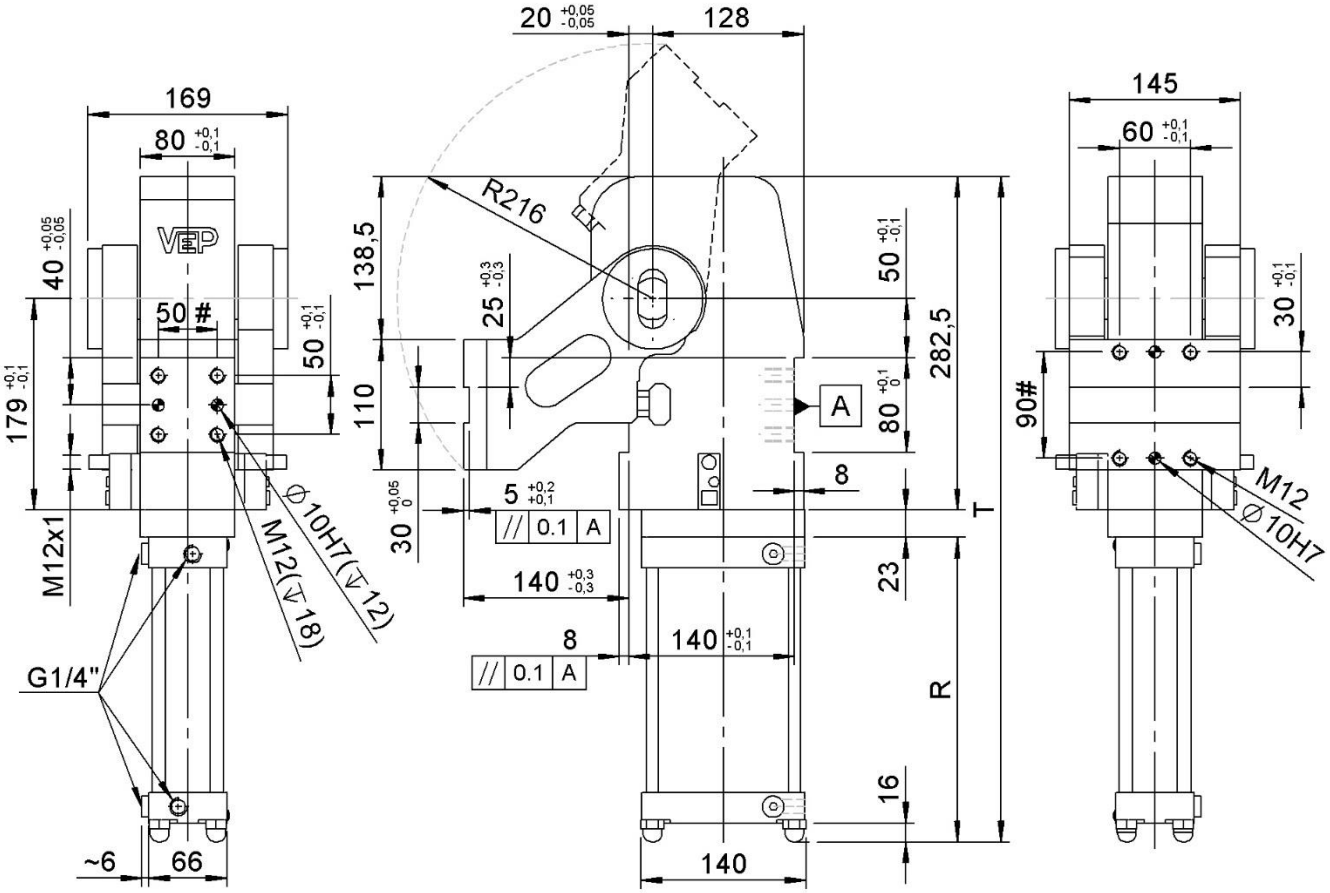
posizione foro di alimentazione
feeding port position
posizione foro con tappo
port with plug position
smorzatore di finecorsa
cushion adjustment

* N.B. È possibile ordinare angoli diversi da quelli indicati ad intervalli di 15°.
È inoltre possibile ordinale angoli > 120° previo benestare sull'applicazione del ns. servizio tecnico.
*NOTE: It's possible to order different angles from those suitable to intervals of 15.
It's also possible order angles > 120° only previous approval of the applications by our technical service.

VEP AUTOMATION
Clamping technologies made in Italy since 1966

RP80.2-V…

Ribaltatore, D.80, Leva verticale standard
Swivel unit, D.80, Standard vertical arm



Tolleranze: fori spina: ±0.02 I fori filettati: ±0.1
#Tolerances: dowel holes: ±0.02 I screw holes: ±0.1

Modello Type	Alesaggio cilindro Cylinder bore	Angolo di apertura Opening angle	R	T	Peso Weight	Consumo d'aria (6 bar) Air consumption (6 bar)	Momento di ritegno Holding moment	Pressione d'esercizio Working pressure
	[mm]	[°]	[mm]	[mm]	[Kg]	[l]	[Nm]	[bar]
RP80.2-45V…	80	45°	197	510.5	~ 26.5	~5.2	2000	4 – 8
RP80.2-90V…		90°	242	555.5		~8.2		
RP80.2-120V…		120°	271.5	585		~10.2		
RP80.2- 135V…		135°	282	603.5		~10.9		

Coppia di carico max. (5 bar)
Max. torque by load (5 bar)

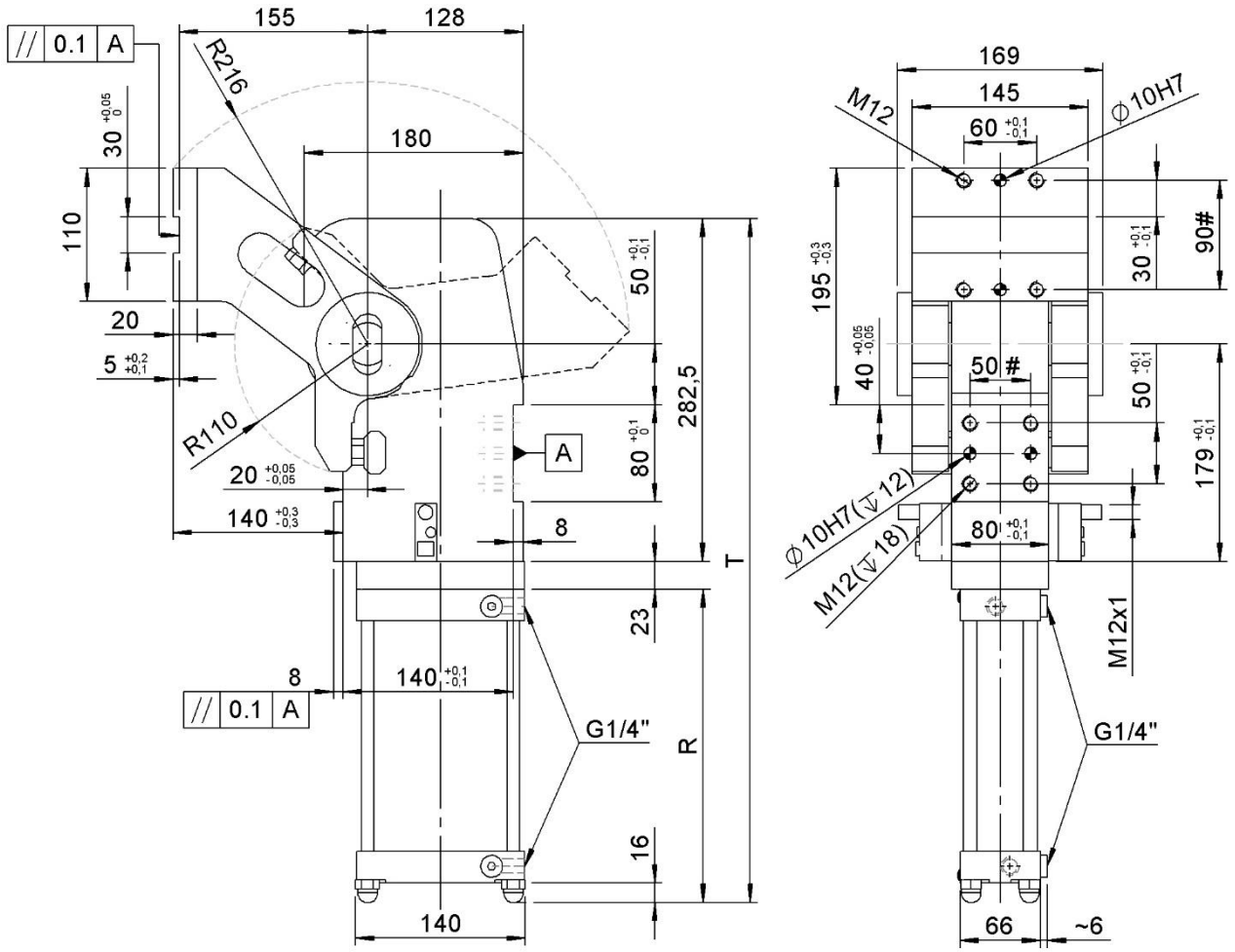
Angolo d'apertura ≤ 90°
Opening angle ≤ 90° **80 Nm**

Angolo d'apertura > 90° / ≤ 120°
Opening angle > 90° / ≤ 120° **55 Nm**

Angolo d'apertura > 120° / ≤ 135°
Opening angle > 120° / ≤ 135° **40 Nm**

RP80.2-V/LS...

Ribaltatore, D.80, Leva verticale simmetrica standard
Swivel unit, D.80, Standard symmetric vertical arm



Tolleranze: fori spina: ±0.02 I fori filettati: ±0.1
#Tolerances: dowel holes: ±0.02 I screw holes: ±0.1

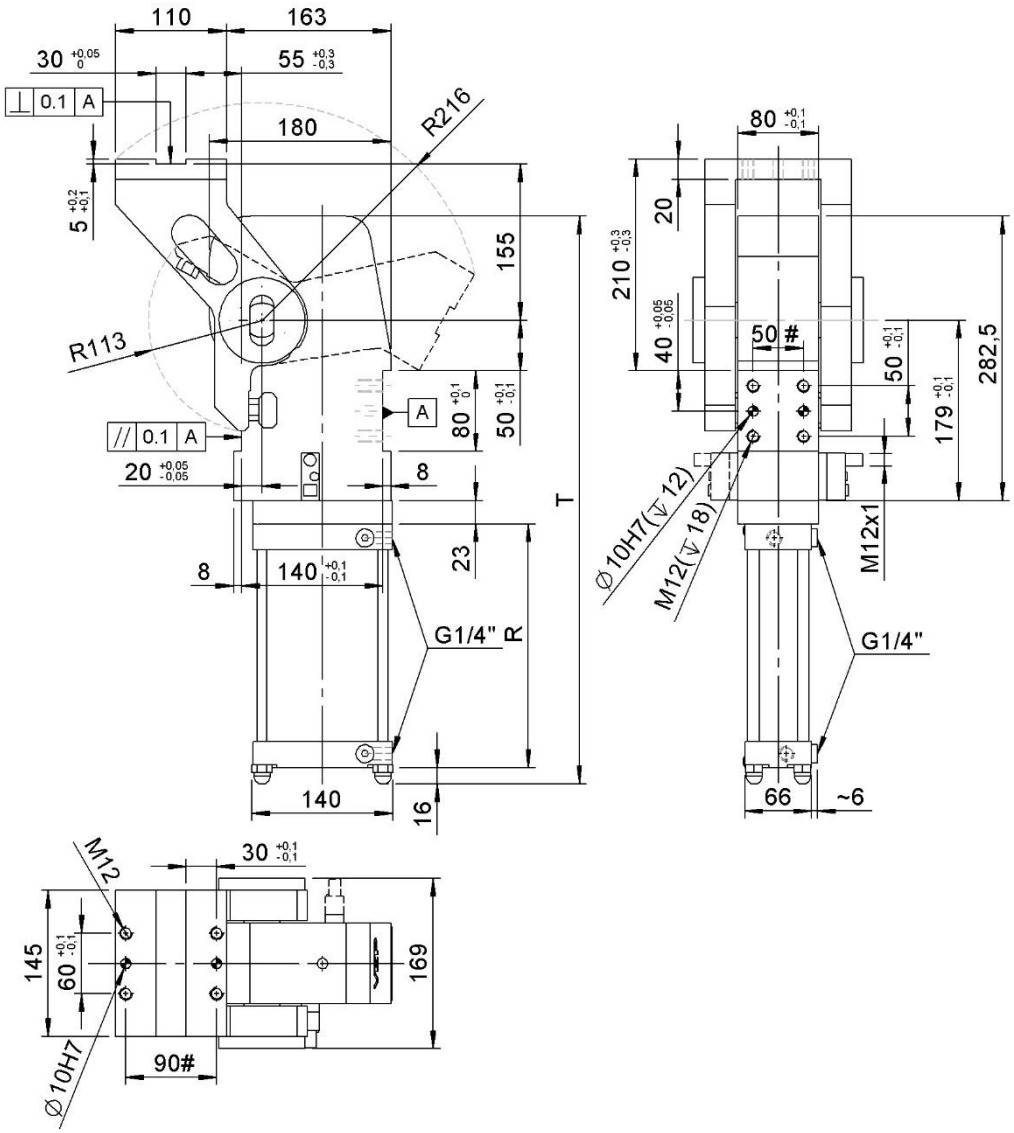
Modello Type	Alesaggio cilindro Cylinder bore	Angolo di apertura Opening angle	R	T	Peso Weight	Consumo d'aria (6 bar) Air consumption (6 bar)	Momento di ritegno Holding moment	Pressione d'esercizio Working pressure
	[mm]	[°]	[mm]	[mm]	[Kg]	[l]	[Nm]	[bar]
RP80.2-45V/LS...	80	45°	197	510.5	~ 26.5	~5.2	2000	4 – 8
RP80.2-90V/LS...		90°	24	555.5		~8.2		
RP80.2-120V/LS...		120°	271.5	585		~10.2		
RP80.2-135V/LS...		135°	282	603.5		~10.9		

Coppia di carico max. (5 bar)
Max. torque by load (5 bar)

Angolo d'apertura ≤ 90° Opening angle ≤ 90°	**80 Nm**
Angolo d'apertura > 90° / ≤ 120° Opening angle > 90° / ≤ 120°	**55 Nm**
Angolo d'apertura > 120° / ≤ 135° Opening angle > 120° / ≤ 135°	**40 Nm**

RP80.2-O…

Ribaltatore, D.80, Leva orizzontale standard
Swivel unit, D.80, Standard horizontal arm



Tolleranze: fori spina: ±0.02 I fori filettati: ±0.1
#Tolerances: dowel holes: ±0.02 I screw holes: ±0.1

Modello Type	Alesaggio cilindro Cylinder bore	Angolo di apertura Opening angle	R	T	Peso Weight	Consumo d'aria (6 bar) Air consumption (6 bar)	Momento di ritegno Holding moment	Pressione d'esercizio Working pressure
	[mm]	[°]	[mm]	[mm]	[Kg]	[l]	[Nm]	[bar]
RP80.2–45O…	80	45°	197	510.5	~ 26.5	~5.2	2000	4 – 8
RP80.2–90O…		90°	242	555.5		~8.2		
RP80.2-120O…		120°	271.5	585		~10.2		

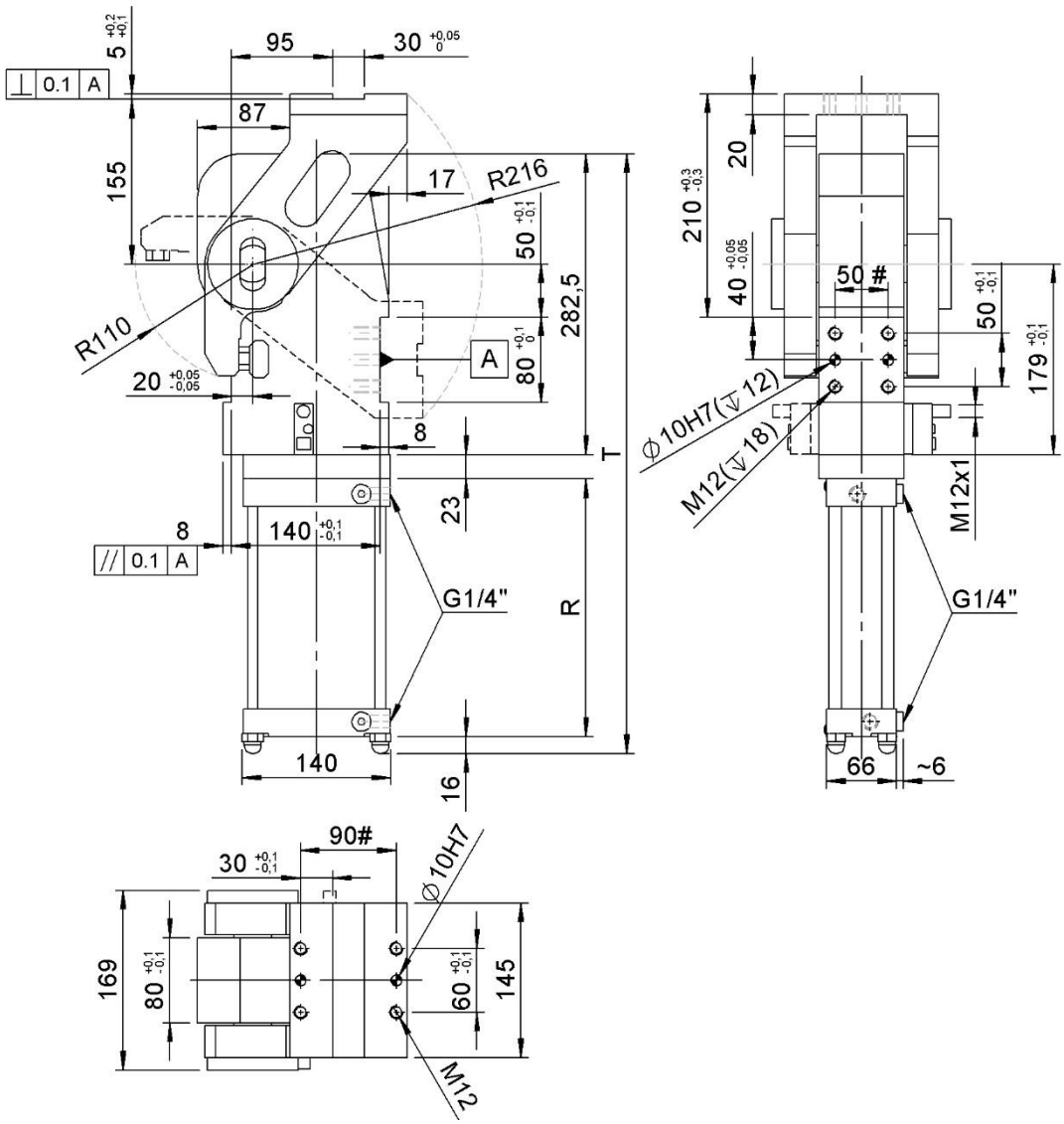
Coppia di carico max. (5 bar)
Max. torque by load (5 bar)

Angolo d'apertura ≤ 90°
Opening angle ≤ 90° **80 Nm**

Angolo d'apertura > 90° / ≤ 120°
Opening angle > 90° / ≤ 120° **55 Nm**

RP80.2-O/LS...

Ribaltatore, D.80, Leva orizzontale simmetrica standard
Swivel unit, D.80, Standard symmetric horizontal arm



Tolleranze: fori spina: ±0.02 I fori filettati: ±0.1
#Tolerances: dowel holes: ±0.02 I screw holes: ±0.1

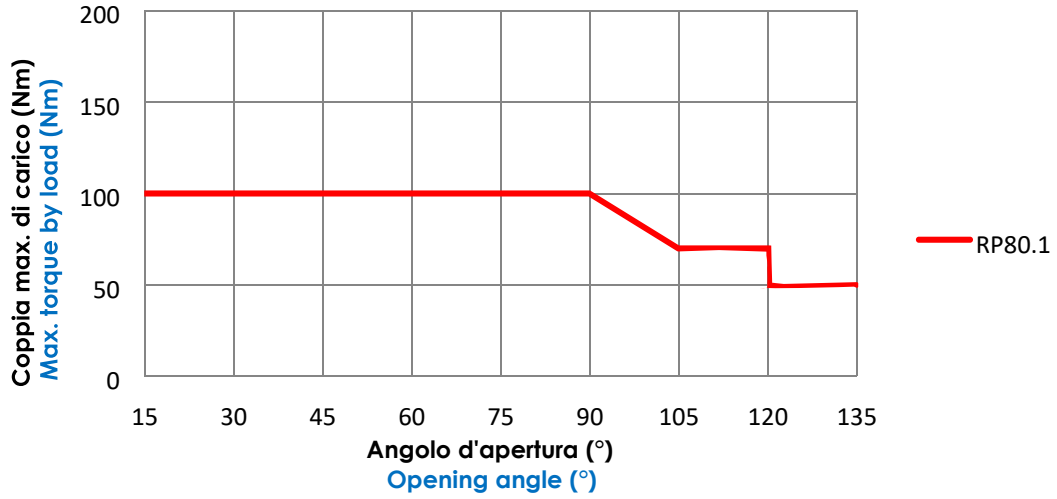
Modello Type	Alesaggio cilindro Cylinder bore	Angolo di apertura Opening angle	R	T	Peso Weight	Consumo d'aria (6 bar) Air consumption (6 bar)	Momento di ritegno Holding moment	Pressione d'esercizio Working pressure
	[mm]	[°]	[mm]	[mm]	[Kg]	[l]	[Nm]	[bar]
RP80.2–45O/LS...	80	45°	197	510.5	~ 26.5	~5.2	2000	4 – 8
RP80.2–90O/LS...		90°	242	555.5		~8.2		

Coppia di carico max. (5 bar)
Max. torque by load (5 bar)

Angolo d'apertura ≤ 90°
Opening angle ≤ 90° **80 Nm**

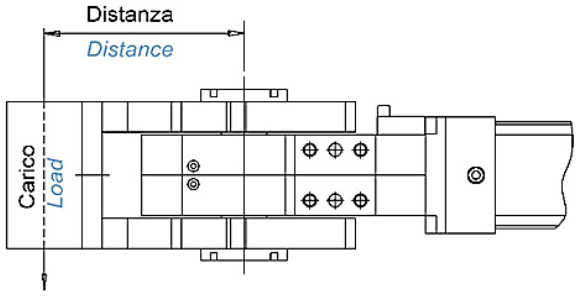
Diagrammi.
Diagrams.

Diagrammi di carico max. (6 bar)
Diagrams of max. load. (6 bar)



Coppia di carico max. [Nm] Max. torque by load [Nm]								
Angolo di apertura ≤ 90° Opening angle ≤ 90°			Angolo di apertura > 90° / ≤ 120° Opening angle > 90° / ≤ 120°			Angolo d'apertura >120°/≤ 135° Angolo d'apertura >120°/≤ 135°		
4 bar	5 bar	6 bar	4 bar	5 bar	6 bar	4 bar	5 bar	6 bar
60	80	100	40	55	70	30	40	50

Carico max. applicabile con ribaltatore posizionato sul fianco (6 bar)
Max. applicable load with swivel unit positioned on its side (6 bar)



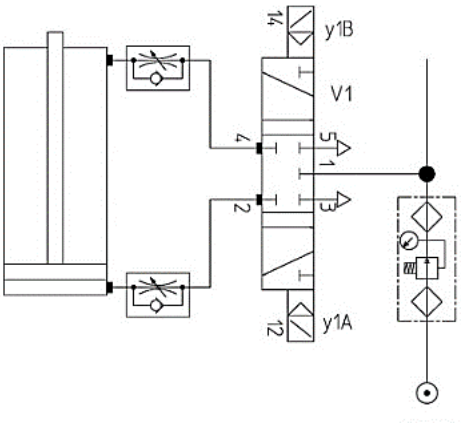
Ribaltatore posizionato sul fianco
Swivel unit positioned on its side

	Coppia max. di carico (Nm) Max. torque by load (Nm)
	6 bar
RP80.2	80

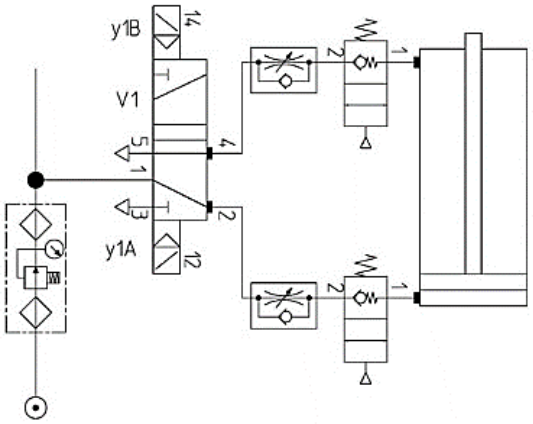
Consumo aria.
Air consumption.

	Angolo di apertura Opening angle	Consumo d'aria Air consumption (5 bar)	Consumo d'aria Air consumption (6 bar)
	[°]	[l]	[l]
RP80.2	45°	4,5	5,5
	90°	7,0	8,5
	120°	9,0	10,5
	135°	9,5	11,0

Schema pneumatico.
Pneumatic system.



Valvola di comando 5/3
Control valve 5/3



Valvola di comando 5/2
Control valve 5/2

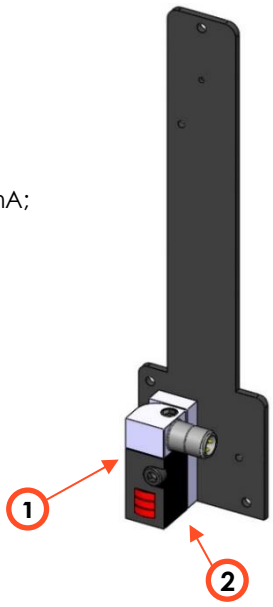
Schema per sensore induttivo.
Diagram for inductive sensor.

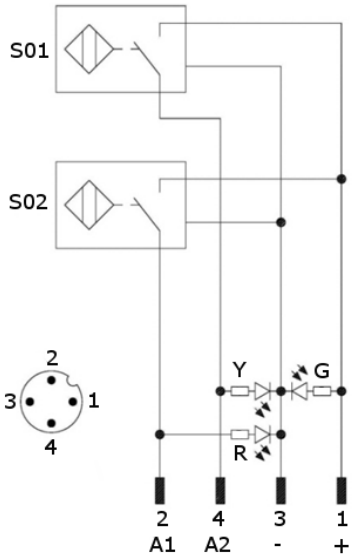
Caratteristiche tecniche (P+F):

- Tipo di uscita: PNP;
- Tensione d'alimentazione: 10-30 VDC;
- Corrente max. di commutazione: 200 mA;
- Consumo di corrente: < 20 mA;
- Calo di tensione: <2 V
- Campo di temperatura: -25° / 70° C.

Technical data (P+F):

- Output type: PNP;
- Feeding voltage: 10-30 VDC;
- Max. commutating current: 200 mA;
- Power supply: < 20 mA;
- Voltage drop: < 2 V;
- Temperature range: -25° / 70° C.





S01 = segnale d'apertura
S01 = opening signal
S02 = segnale di chiusura
S02 = closing signal

Y = LED giallo / yellow LED
G = LED verde / green LED
R = LED rosso / red LED

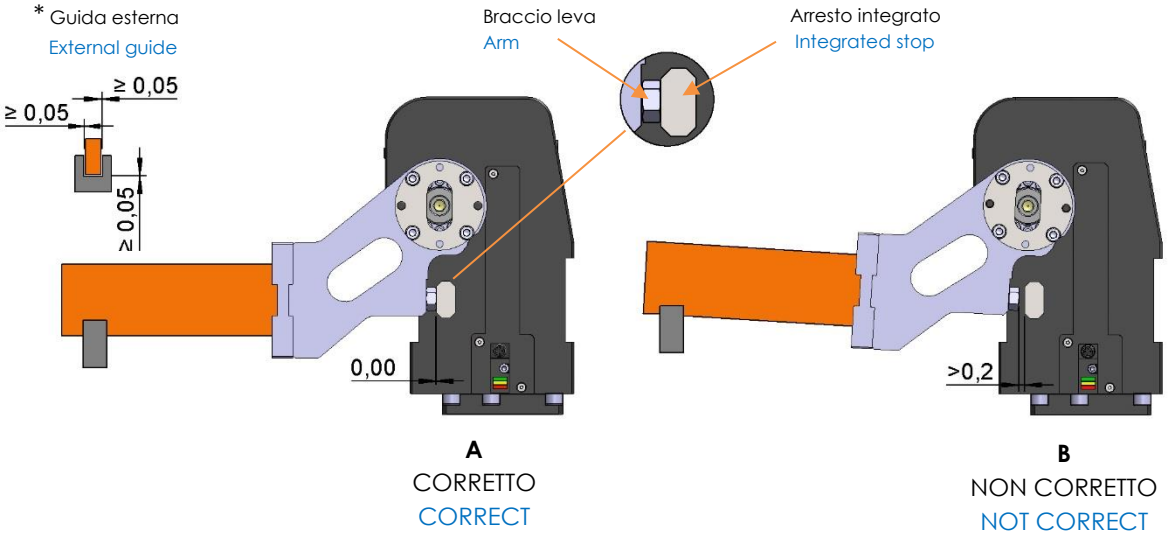
1 = filo marrone / brown wire
2 = filo nero / black wire
3 = filo blu / blue wire
4 = filo bianco /white wire

RP80.1			
Tipologia sensore induttivo **Inductive sensor type**	**Blocchetto amplificatore** **Power amplifier** **1**	**Satelliti** **Sensor's satellite** **2**	**Gruppo sensore induttivo** **Complete inductive sensor**
Sensore Pepperl + Fuchs con LED rosso Pepperl+Fuchs sensor with red LED	3/413	3/417	RFSI – 1.2/A – angolo d'apertura RFSI – 1.2/A – opening angle

Deceleratori, arresti e guide esterne.
Shock absorver, external stop guide.

Assicurarsi che il ribaltatore effettui la sua corsa completa fino al raggiungimento della posizione di chiusura (0°). Qualsiasi interferenza con corpi esterni può causare gravi danni al dispositivo ed all'attrezzatura su esso montato.
Make sure that the swivel unit makes the complete stroke until the closing position is reached (0 °). Any interference with external bodies can cause serious damage to the device and to the equipment mounted on it.

É sconsigliato l'utilizzo di arresti esterni e deceleratori poiché possono avere effetti negativi sulla vita dell'unità.
The use of external stops and shock absolver is not recommended because they can have negative effects on the life of the unit.



CORRETTO UTILIZZO (immagine A):
CORRECT USE (picture A):
Utilizzo dell'arresto integrato del ribaltatore. Distanza tra il braccio leva e l'arresto integrato = 0.
The integrated stop is used. The distance between the arm and the integrated stop = 0.

UTILIZZO ERRATO (immagine B):
WRONG USE (picture B):
Utilizzo di arresti esterni che non permettono il raggiungimento della posizione 0° (distanza tra braccio leva ed arresto esterno maggiore di 0,2mm).
External stops are used, that do not allow to reach the 0 ° position. (The distance between the arm and the integrated stop is greater than 0,2mm).

Nel caso venissero utilizzate guide esterne, devono essere garantiti i seguenti punti:

- Il ribaltatore deve raggiungere completamente la posizione di chiusura
- Devono essere mantenute le quote sopra riportate (* guide esterne)
- Non devono essere utilizzate come arresti esterni

If external guides are used, the following points must be guaranteed:

- The swivel unit must fully reach the closed position
- The above measures must be maintained (* external guides)
- They must not be used as external stops

Nel caso in cui i punti sopra indicati non venissero rispettati, ci riserviamo la possibilità di far decadere la garanzia.
If the points indicated above are not respected, we reserve the right to void the warranty.