



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 pneumatico / Pneumatic plan	
9	Schema per sensore induttivo / Diagram for inductive sensor	
10	Deceleratori, arresti / Shock Absorber , external stops	
11-12	Ricambi / Spare parts	
13	Note / Notes	



Codice d'ordine Ordering example

RP80.2 - 45 - V - PX - I - 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				
	45°	90°	120°	135°
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:

I = VEP con LED rosso (standard)
VEP with red LED (standard)

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:

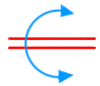
W: sul lato W (ant.)
on the W side (front)

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

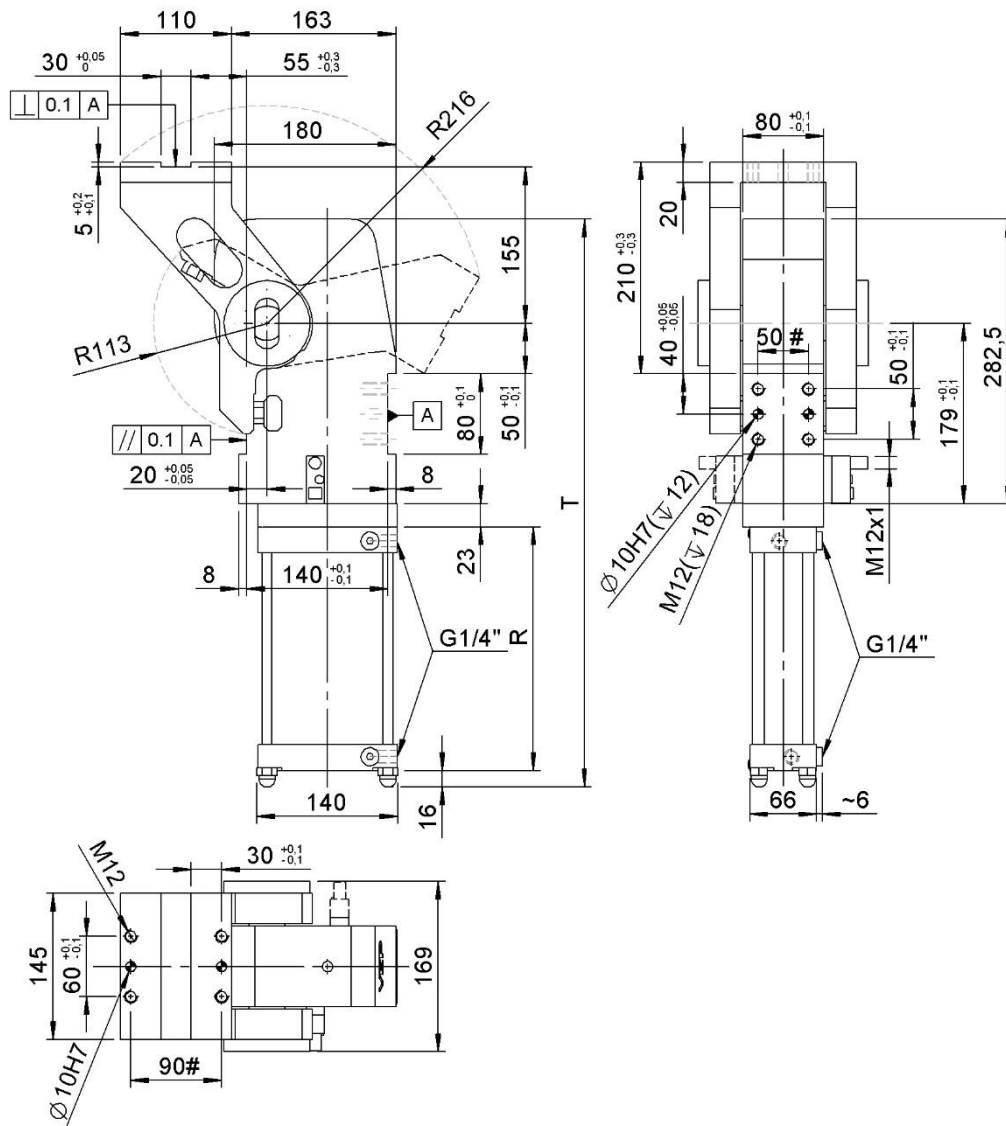
* N.B. È possibile ordinare angoli diversi da quelli indicati ad intervalli di 15°.
È inoltre possibile ordinare angoli > 120° previo benestare sull'applicazione del ns. servizio tecnico.

*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.



RP80.2-O...

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



Tolleranze: fori spina: ± 0.02 | fori filettati: ± 0.1
#Tolerances: dowel holes: ± 0.02 | 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 ritengo 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 $\leq 90^\circ$

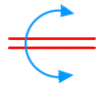
Opening angle $\leq 90^\circ$

80 Nm

Angolo d'apertura $> 90^\circ / \leq 120^\circ$

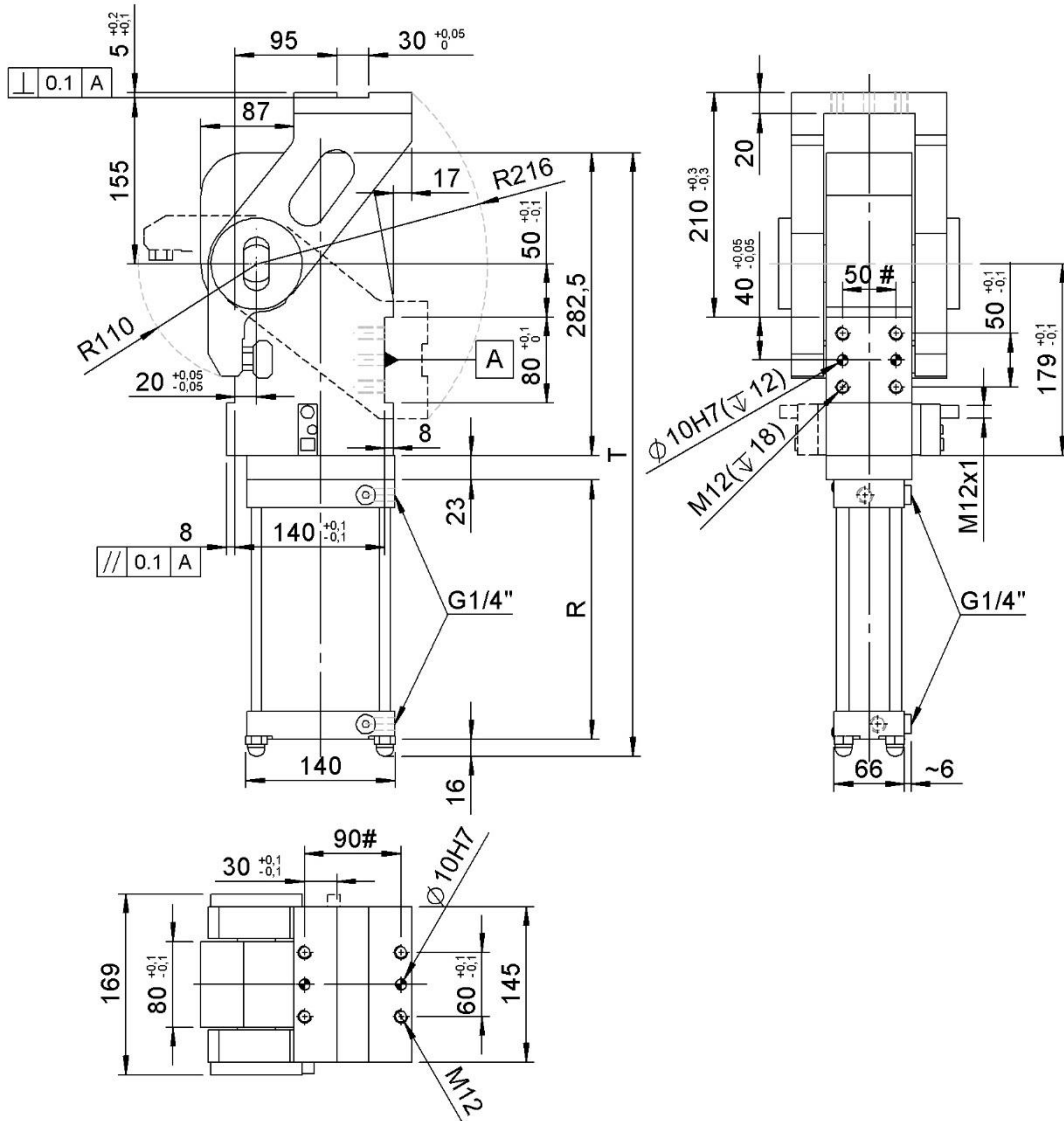
Opening angle $> 90^\circ / \leq 120^\circ$

55 Nm



RP80.2-O/LS...

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



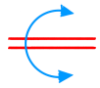
Tolleranze: fori spina: ± 0.02 | fori filettati: ± 0.1
#Tolerances: dowel holes: ± 0.02 | screw holes: ± 0.1

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 ritengo 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 $\leq 90^\circ$
Opening angle $\leq 90^\circ$

80 Nm

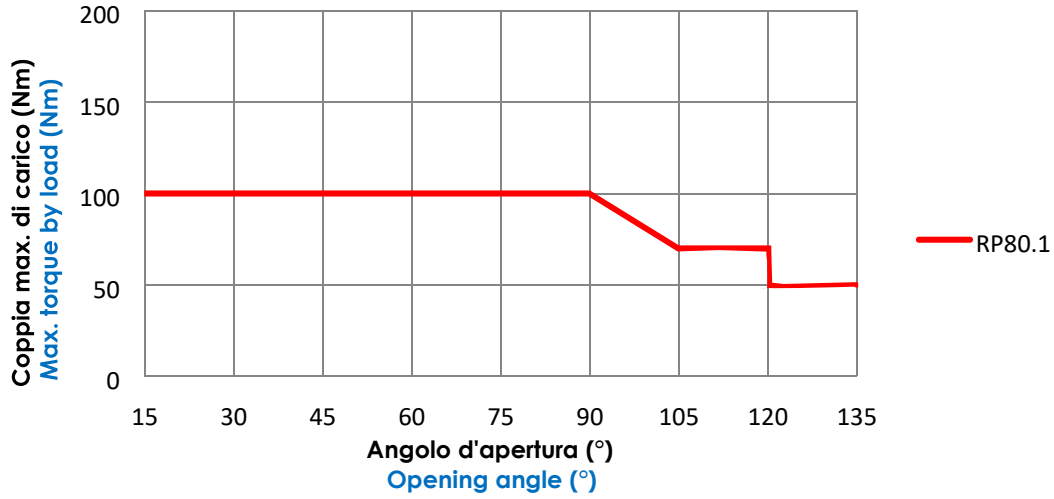


Diagrammi.

Diagrams.

Diagrammi di carico max. (6 bar)

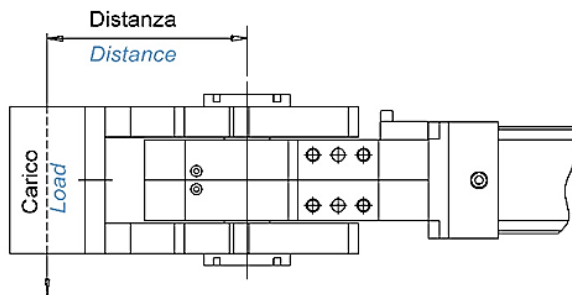
Diagrams of max. load. (6 bar)



Coppia di carico max. [Nm] Max. torque by load [Nm]								
Angolo di apertura $\leq 90^\circ$ Opening angle $\leq 90^\circ$			Angolo di apertura $> 90^\circ / \leq 120^\circ$ Opening angle $> 90^\circ / \leq 120^\circ$			Angolo d'apertura $> 120^\circ / \leq 135^\circ$ Angolo d'apertura $> 120^\circ / \leq 135^\circ$		
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)



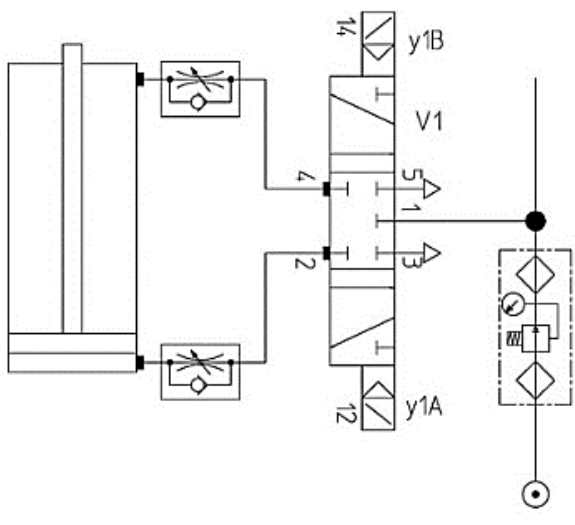
Ribaltatore posizionato sul fianco
Swivel unit positioned on its side

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

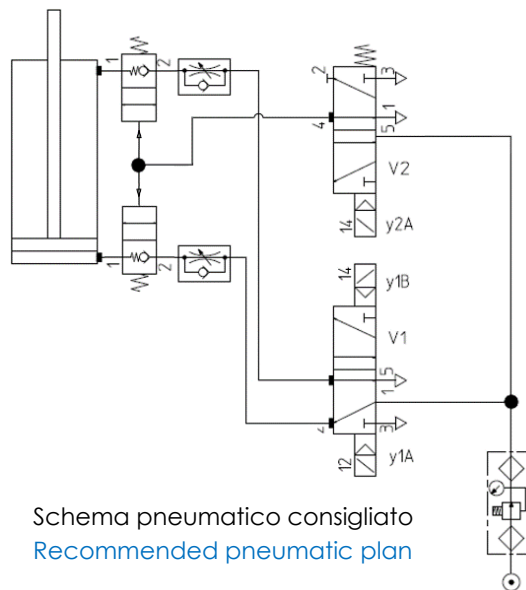


Schema pneumatico.

Pneumatic system.



Valvola di comando 5/3
Control valve 5/3



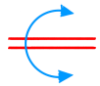
Schema pneumatico consigliato
Recommended pneumatic plan

Valvola di comando 5/2
Control valve 5/2

Consumo aria.

Air consumption.

Angolo di apertura Opening angle	Consumo d'aria (6 bar) Air consumption (5 bar)	Consumo d'aria (6 bar) Air consumption (6 bar)	Pressione d'esercizio Working pressure
[°]	[l]	[l]	[bar]
15	2,56	2,99	4 – 8
30	3,57	4,16	
45	4,5	5,16	
60	5,25	6,13	
75	6,11	7,13	
90	7,0	8,17	
105	7,91	9,23	
120	9,0	10,14	
135	9,5	10,48	



Schema per sensore induttivo.

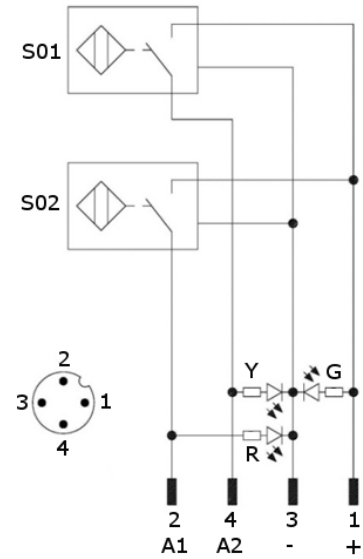
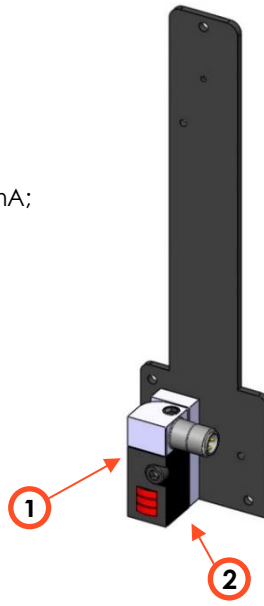
Diagram for inductive sensor.

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;
- Supply 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 Vep con LED rosso Vep sensor with red LED	3/472		RFSI - 1.2/L - angolo d'apertura RFSI - 1.2/L - opening angle
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

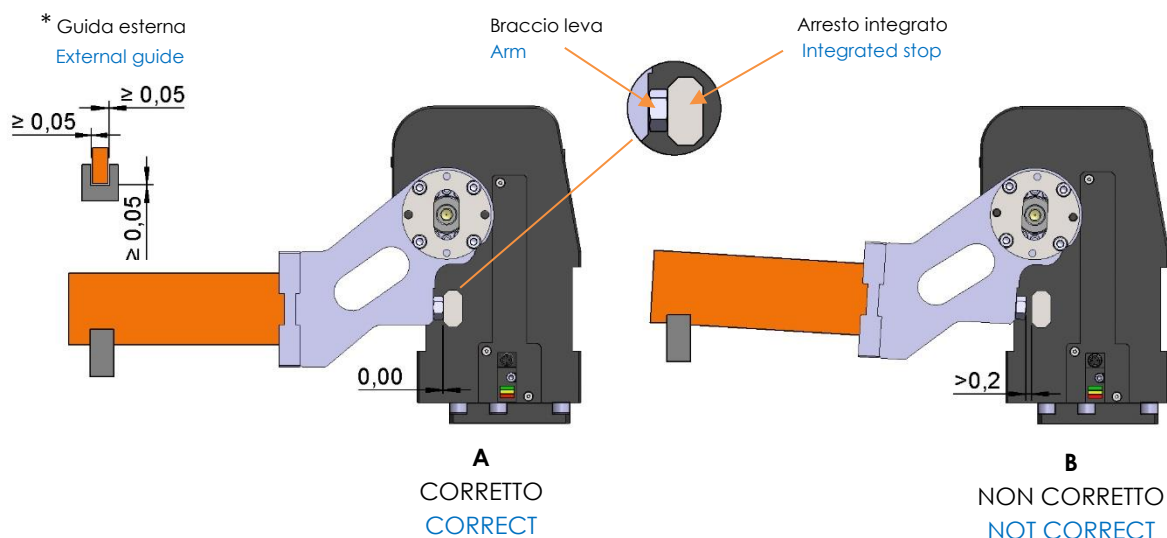


Deceleratori, arresti e guide esterne. Shock absorber, external stop guide.

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.

È sconsigliato l'utilizzo di arresti esterni e deceleratori poiché possono avere effetti negativi sulla vita dell'unità.
The use of external stops and shock absorber 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



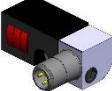
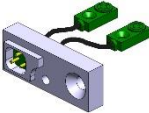





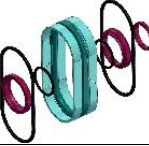


If external guides are used, the following points must be guaranteed:

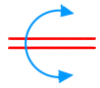
- The swivel unit must fully reach the closed position
- The above measures must be maintained (* external guides)
- They must not be used as external stops

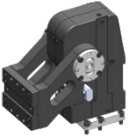


Nel caso in cui i punti sopra indicati non venissero rispettati, ci riserviamo la possibilità di far decadere la garanzia.

If the points indicated above are not respected, we reserve the right to void the warranty.


Ricambi
Spare parts.

# Kit	Immagine Picture	Descrizione Description	Articolo Article
Gruppo meccanico Mechanical unit		Gruppo meccanico RP80.2 Powerplant mechanical RP80.2	MP1.2
Finecorsa Proximity switch		Finecorsa induttivo VEP Proximity switch VEP	RFSI - 1.2/L - ...°
		Finecorsa induttivo P+F per RP80.2 Proximity switch P+F for RP80.2	RFSI - 1.2/A - ...°
Blocchetto amplificatore Power amplifier		Blocchetto amplificatore LED rosso Power amplifier red LED	3/413
Satelliti Sensor's satellite		Satelliti Sensor's satellites	3/417
Calettatore Clamping block		Calettatore RP80.2 Clamping block RP80.2	3/377
Gruppo leva Arm assembly		Gruppo leva tipo V per RP80.2 Arm assembly type V for RP80.2	SPML-1V
		Gruppo leva tipo V/LS per RP80.2 Arm assembly type V/LS for RP80.2	SPML-1V/LS
		Gruppo leva tipo O per RP80.2 Arm assembly type O for RP80.2	SPML-1O
		Gruppo leva tipo O/LS per RP80.2 Arm assembly type O/LS for RP80.2	SPML-1OLS
Kit guarnizioni Seals kit		Guarnizioni cilindro pneumatico RP80.2 Kit pneumatic cylinder seals RP80.2	SCR-CIL80
Kit angolo d'apertura Kit open angle		Cilindro pneumatico RP80.2 Pneumatic-Hydraulic unit RP80.2	KRP80-...°
Cilindro pneumatico Pneumatic cylinder		Cilindro pneumatico RP80.2 Pneumatic-Hydraulic unit RP80.2 GW o GZ = posizione fori d'alimentazione vedi pag. 2 GW or GZ = feeding position ports see page 2	SPR-80-...° -GW (GZ)



<p>Gruppo meccanico con leve e adattatore cilindro Mechanical unit with arms and cylinder adapter</p>		<p>Gruppo meccanico con leve e adattatore cilindro tipo V per RP80.2 Mechanical unit with arms and cylinder adapter type V for RP80.2</p>	<p>MP1.2-V-80</p>
		<p>Gruppo meccanico con leve e adattatore cilindro tipo V/LS per RP80.2 Mechanical unit with arms and cylinder adapter type V/LS for RP80.2</p>	<p>MP1.2-V/LS-80</p>
		<p>Gruppo meccanico con leve e adattatore cilindro tipo O per RP80.2 Mechanical unit with arms and cylinder adapter type O for RP80.2</p>	<p>MP1.2-O-80</p>
		<p>Gruppo meccanico con leve e adattatore cilindro tipo O/LS per RP80.2 Mechanical unit with arms and cylinder adapter type O/LS for RP80.2</p>	<p>MP1.2-O/LS-80</p>

