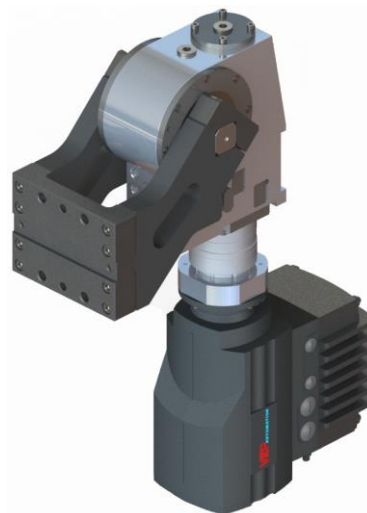


Ribaltatore elettrico GRE Electric swivel unit GRE

Caratteristiche principali:

- Motore elettrico: 400V con Encoder -SEW / -Lenze / -AMK (secondo le specifiche OEM);
- Sistema vite senza fine;
- Angolo d'apertura variabile: da 0° a 135°;
- Tempo ciclo 0° a 135° → 4 sec.;
- Coppia max. carico: 500Nm;
- Momento di ritegno: 2000 Nm;
- Freno integrato nel motore elettrico (accessorio);
- Movimento programmabile con fermate intermedie;
- Intercambiabile con la versione pneumatica.



Main characteristics:

- Electric motor: 400V voltage with encoder -SEW / -Lenze / -AMK (according to OEM specifications);
- Worm gear;
- Variable opening angle: 0° to 135°;
- Time swivel movement 0° to 135° → 4sec.;
- Max. load torque: 500 Nm;
- Holding torque: 2000 Nm;
- Brake integrated in the electric motor (accessory);
- Swivel movement with programmable intermediate stops;
- Interchangeable with pneumatic swivel unit.



[PDF](#)



[3D Step](#)



[Index](#)

Indice.

Index.

Pagina Page	Descrizione Description	
1	Caratteristiche principali / Main characteristics	
2	Codice d'ordine / Ordering example	
3	Pagina dimensionale Dimensional page	GRE – V – S1 – Z3
4		GRE – O – S1 – Z3
5		GRE – V/LS – S1 – Z3
6		GRE – O/LS – S1 – Z3
7	Homing	
8	Diagrammi / Diagrams	
9	Position motore elettrico Electric motor position	
10 - 11	Ricambi / Spare parts	
11	Note / Notes	



Codice d'ordine Ordering example

GRE - V - S1 - Z 3

GRE
Ribaltatore elettrico
electric swivel unit



Tipologia braccio leva
(vedere pagine dimensionali):
Swivel arm type
(see dimensional pages):

O: braccio leva orizzontale
horizontal arm

V: braccio leva verticale
vertical arm

O/LS: braccio leva orizzontale simmetrico
symmetric horizontal arm

V/LS: braccio leva verticale simmetrico
symmetric vertical arm

Angolo d'apertura
Opening angle

V	0° - 135°
V/LS	0° - 135°
O	0° - 120°
O/LS	0° - 80°

Motore elettrico:
Electric motor:

X: senza motore
without motor

S1: Motore SEW tipo DRC2
SEW motor type DRC2

Il motore **S1** è quello standard.
Su richiesta è possibile fornire il dispositivo con altre tipologie.
The **S1** motor is the standard one.
On request it is possible to supply the device with other types.

Posizione motore elettrico:
Position electric motor:



X: sul lato X (sx)
on the X side (left)



Y: sul lato Y (dx)
on the Y side (right)



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



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

Posizione connettori:
Position connections:

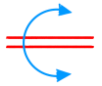
1: sx
left

2: dx
right

3: inferiore
below

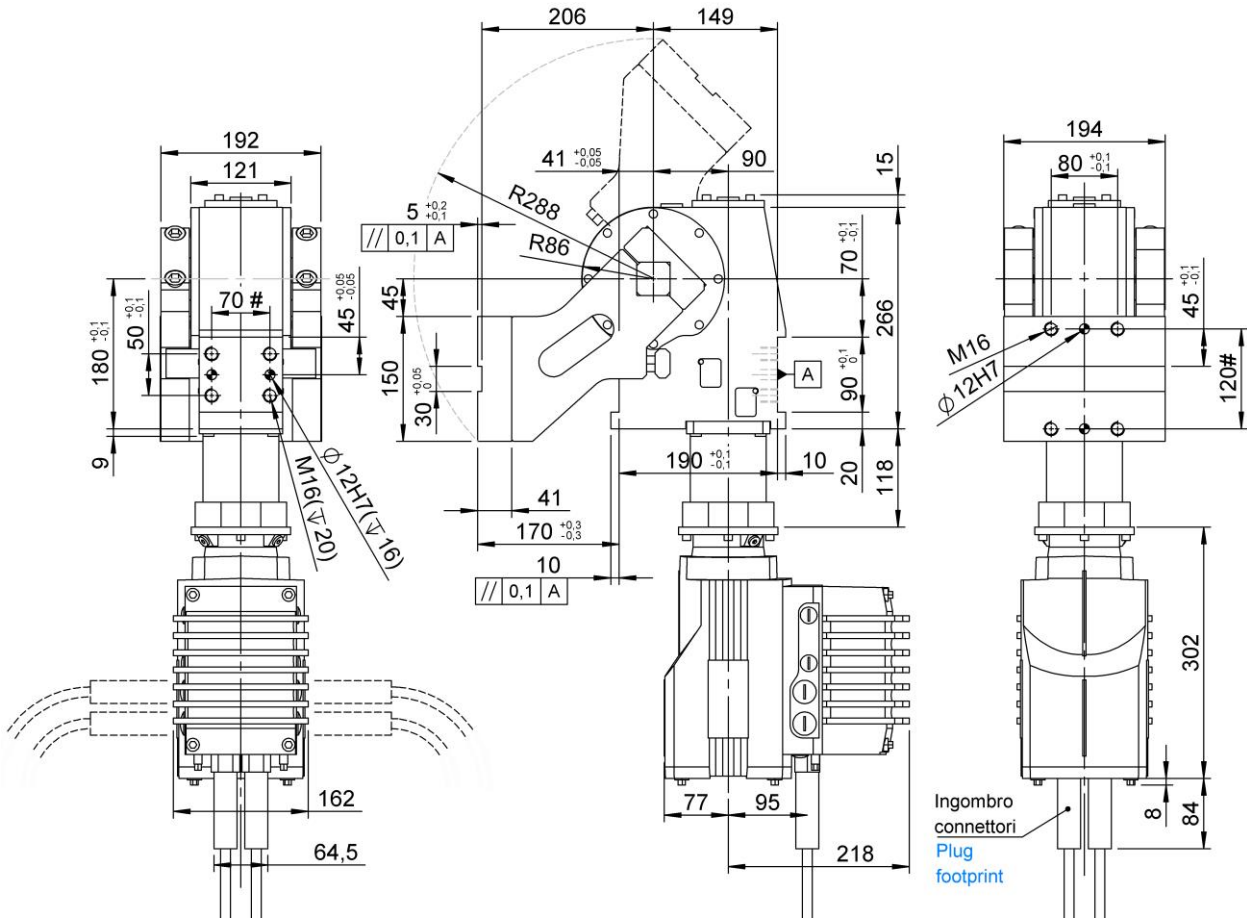


N.B.: Nel caso in cui non indicato, il dispositivo verrà fornita con il motore/connettori in posizione standard **Z3**.
ATTENTION: If not indicated, the unit will be provided with the standard motor/connections position **Z3**.



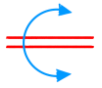
GRE - V - S1 - Z3

Ribaltatore GRE, Motore SEW DRC2, Angolo Vario, Verticale std.
Swivel unit GRE, SEW DRC2 motor, Vario Op. Angle, Std. Vertical



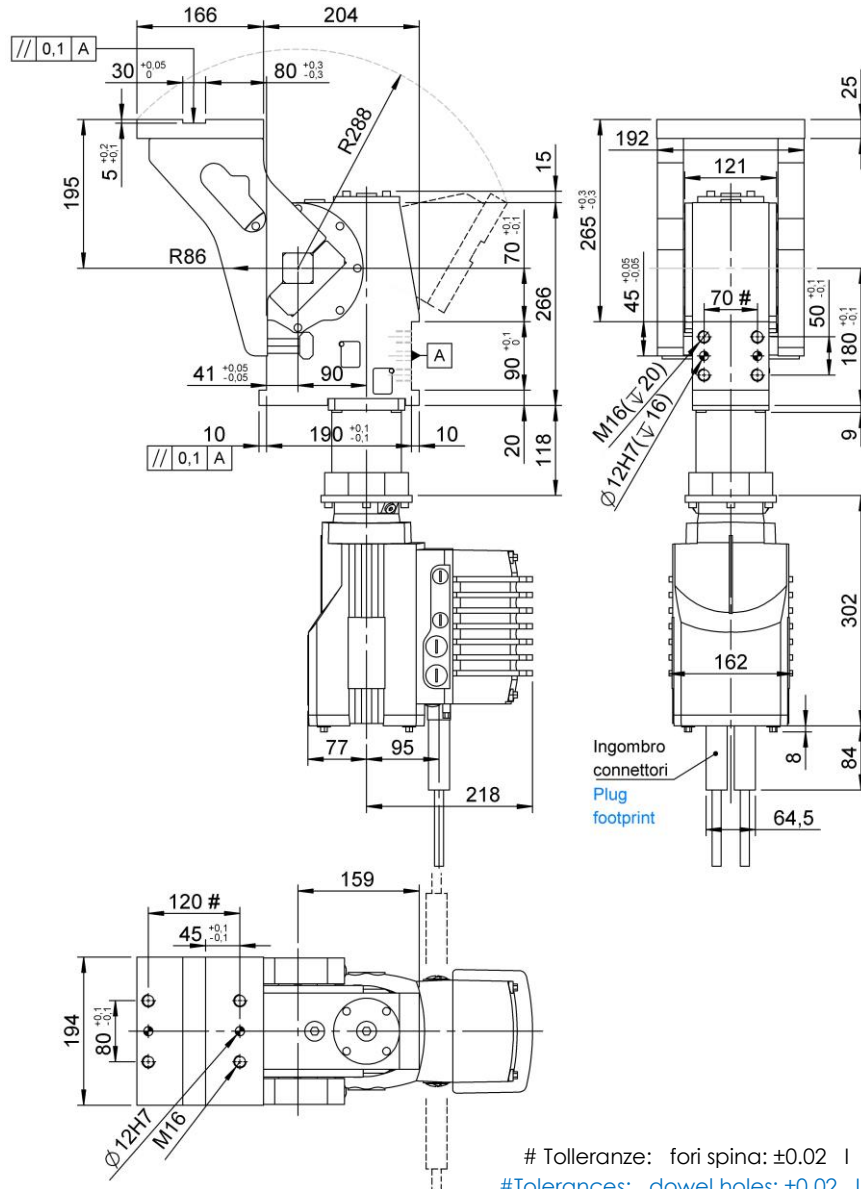
Tolleranze: fori spina: ± 0.02 | fori filettati: ± 0.1
#Tolerances: dowel holes: ± 0.02 | screw holes: ± 0.1

Motore elettrico / Electric motor						
Fornitore Supplier	Modello Model	Coppia max. Max. torque	RPM max.	Spannung Voltage	Potenza max. Max. power	Codice motore Drive code
		[Nm]	[rpm]	[V]	[Kw]	
SEW	DRC2	7,2	2000	400	1,5	DRC2-015-SNI-A-ACR/BY2C/IV/BW2
Freno motore / Motor brake						
Fornitore Supplier	Modell Model	Lavoro fermata d'emergenza Work in emergency braking	Coppia frenante Braking torque	Tempo di risposta Response time	Tempo inserimento	
		[KJ]	[Nm]	[ms]	[ms]	
SEW	BY2C	15KJ	7Nm	100ms	250ms	
Proprietà ribaltatore / Swivel unit properties						
Tipo Type	Coppia di carico max. Max. torque by load	Coppia di ritegno Holding moment	Peso Weight	Velocità mov. Movement speed	Angolo d'apertura Opening angle	
	[Nm]	[Nm]	[Kg]	[sec.]	[°]	
GRE-V-S1-X	500	2000	~61	3,5 0° → 135°	0° - 135°	

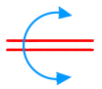


GRE - O - S1 - Z3

Ribaltatore GRE, Motore SEW DRC2, Angolo Vario, orizzontale std.
Swivel unit GRE, SEW DRC2 motor, Vario Op. Angle, Std. horizontal

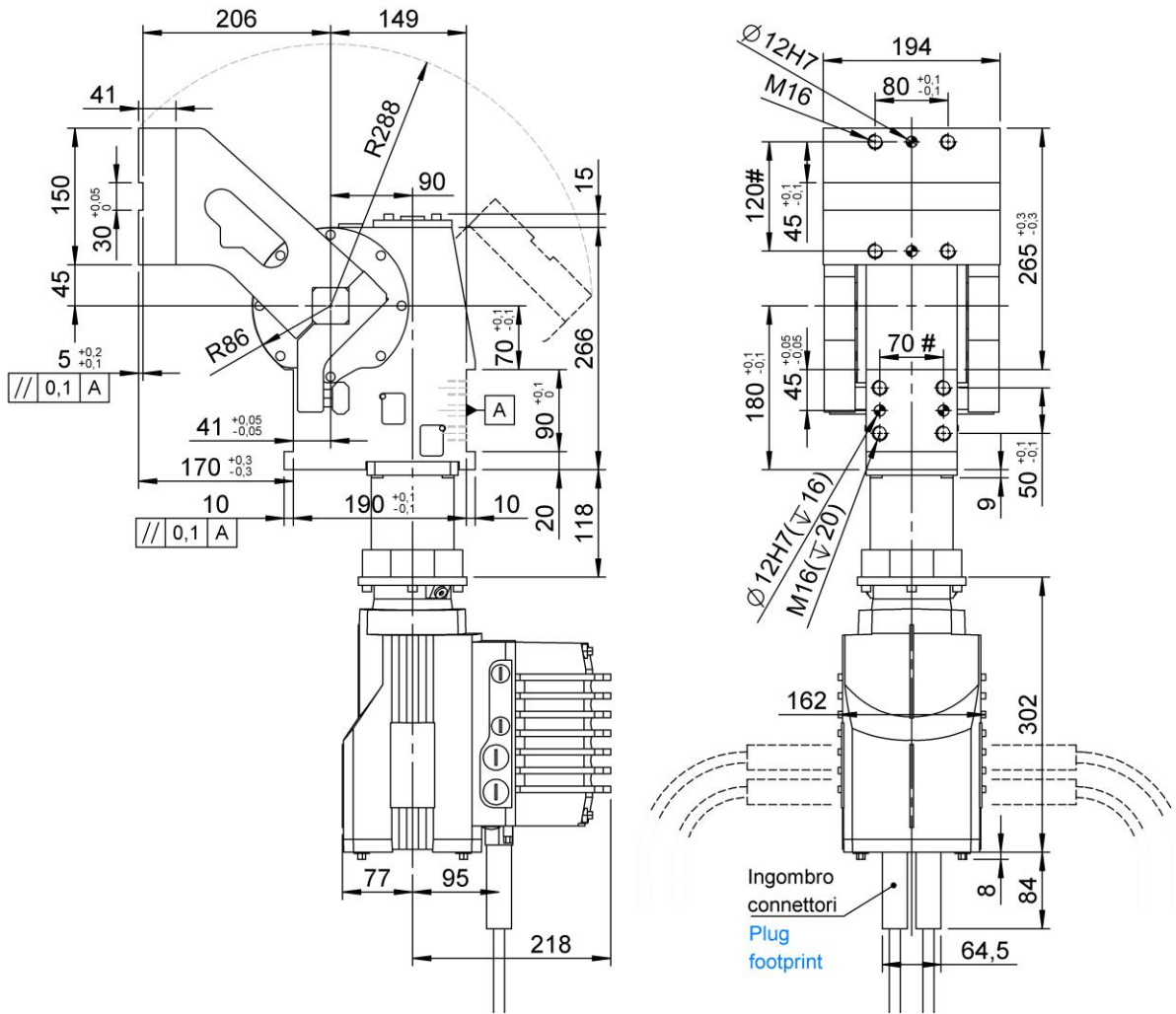


Motore elettrico / Electric motor						
Fornitore Supplier	Modello Model	Coppia max. Max. torque	RPM max.	Spannung Voltage	Potenza max. Max. power	Codice motore Drive code
		[Nm]	[rpm]	[V]	[Kw]	
SEW	DRC2	7,2	2000	400	1,5	DRC2-015-SNI-A-ACR/BY2C/IV/BW2
Freno motore / Motor brake						
Fornitore Supplier	Modell Model	Lavoro fermata d'emergenza Work in emergency braking	Coppia frenante Braking torque	Tempo di risposta Response time	Tempo inserimento	
		[KJ]	[Nm]	[ms]	[ms]	
SEW	BY2C	15KJ	7Nm	100ms	250ms	
Proprietà ribaltatore / Swivel unit properties						
Tipo Type	Coppia di carico max. Max. torque by load	Coppia di ritegno Holding moment	Peso Weight	Velocità mov. Movement speed	Angolo d'apertura Opening angle	
	[Nm]	[Nm]	[Kg]	[sec.]	[°]	
GRE-O-S1-X	500	2000	~61	3 0° → 120°	0° - 120°	



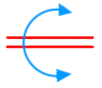
GRE – V/LS – S1 – Z3

Ribaltatore GRE, Motore SEW DRC2, Angolo Vario, Verticale simm. std.
Swivel unit GRE, SEW DRC2 motor, Vario Op. Angle, Std. symm. vertical



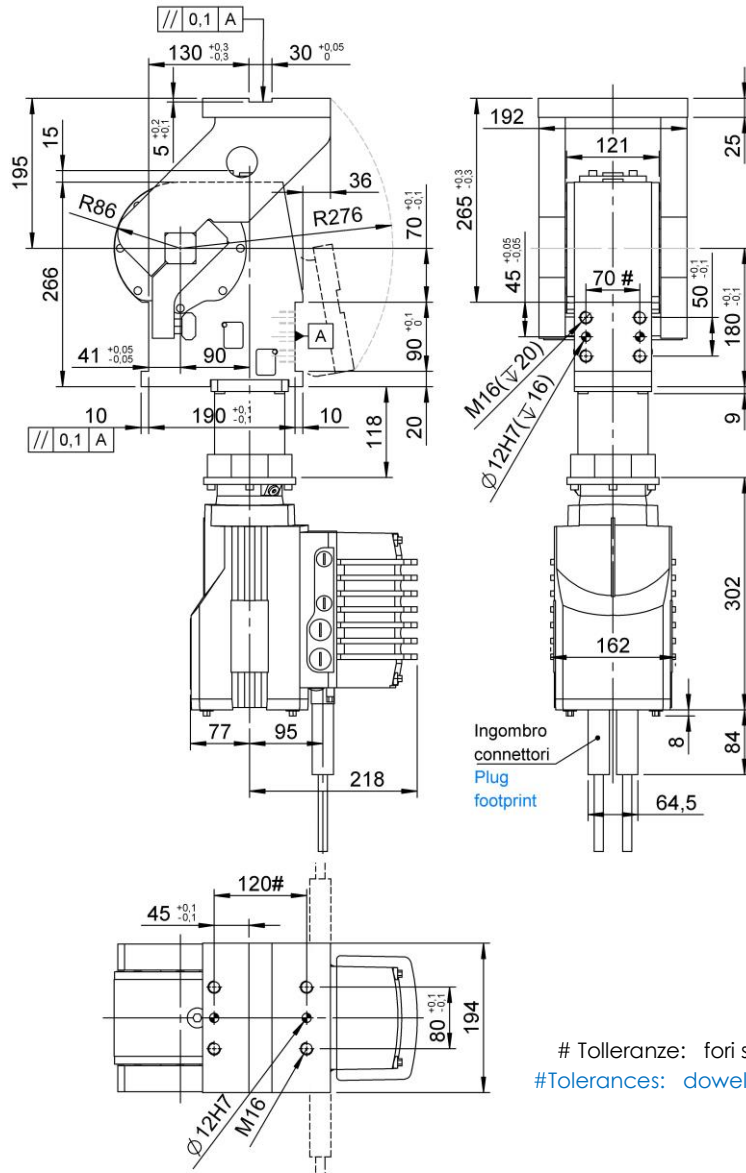
Tolleranze: fori spina: ±0.02 | fori filettati: ±0.1
#Tolerances: dowel holes: ±0.02 | screw holes: ±0.1

Motore elettrico / Electric motor						
Fornitore Supplier	Modello Model	Coppia max. Max. torque	RPM max.	Spansione Voltage	Potenza max. Max. power	Codice motore Drive code
		[Nm]	[rpm]	[V]	[Kw]	
SEW	DRC2	7,2	2000	400	1,5	DRC2-015-SNI-A-ACR/BY2C/IV/BW2
Freno motore / Motor brake						
Fornitore Supplier	Modell Model	Lavoro fermata d'emergenza Work in emergency braking	Coppia frenante Braking torque	Tempo di risposta Response time	Tempo inserimento	
		[KJ]	[Nm]	[ms]	[ms]	
SEW	BY2C	15KJ	7Nm	100ms	250ms	
Proprietà ribaltatore / Swivel unit properties						
Tipo Type	Coppia di carico max. Max. torque by load	Coppia di ritegno Holding moment	Peso Weight	Velocità mov. Movement speed	Angolo d'apertura Opening angle	
	[Nm]	[Nm]	[Kg]	[sec.]	[°]	
GRE-O/LS-S1-X	500	2000	~61	2,1 0° → 80°	0° - 80°	



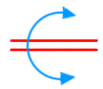
GRE - O/LS - S1 - Z3

Ribaltatore GRE, Motore SEW DRC2, Angolo Vario,, Orizzontale simm. std.
Swivel unit GRE, SEW DRC2 motor, Vario Op. Angle, Std. symm. horizontal



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

Motore elettrico / Electric motor						
Fornitore Supplier	Modello Model	Coppia max. Max. torque	RPM max.	Spannung Voltage	Potenza max. Max. power	Codice motore Drive code
		[Nm]	[rpm]	[V]	[Kw]	
SEW	DRC2	7,2	2000	400	1,5	DRC2-015-SNI-A-ACR/BY2C/IV/BW2
Freno motore / Motor brake						
Fornitore Supplier	Modell Model	Lavoro fermata d'emergenza Work in emergency braking	Coppia frenante Braking torque	Tempo di risposta Response time	Tempo inserimento	
		[KJ]	[Nm]	[ms]	[ms]	
SEW	BY2C	15KJ	7Nm	100ms	250ms	
Proprietà ribaltatore / Swivel unit properties						
Tipo Type	Coppia di carico max. Max. torque by load	Coppia di ritegno Holding moment	Peso Weight	Velocità mov. Movement speed	Angolo d'apertura Opening angle	
	[Nm]	[Nm]	[Kg]	[sec.]	[°]	
GRE-V/LS-S1-X	500	2000	~61	3,5 0° → 135°	0° - 135°	



Homing.

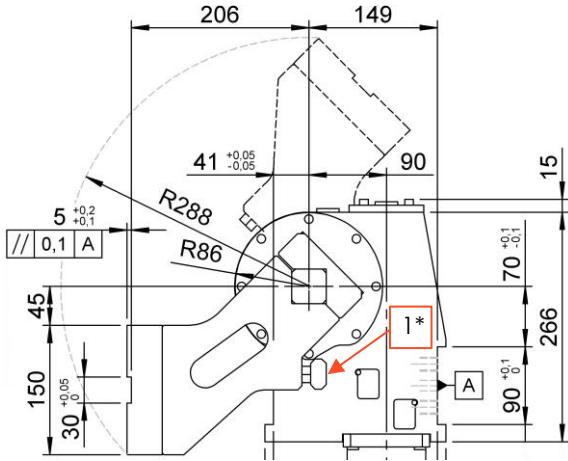
Homing.

Typ GRE-V leva verticale

Pos. lavoro (0°) = Pos. riferimento [1*]

Type GRE-V vertical arm

Working position (0°) = Reference position [1*]

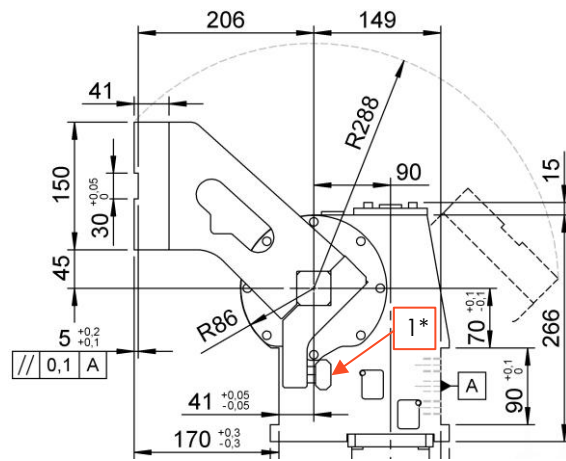


Typ GRE-V/LS leva verticale simmetrica

Pos. lavoro (0°) = Pos. riferimento [1*]

Type GRE-V/LS symmetric vertical arm

Working position (0°) = Reference position [1*]

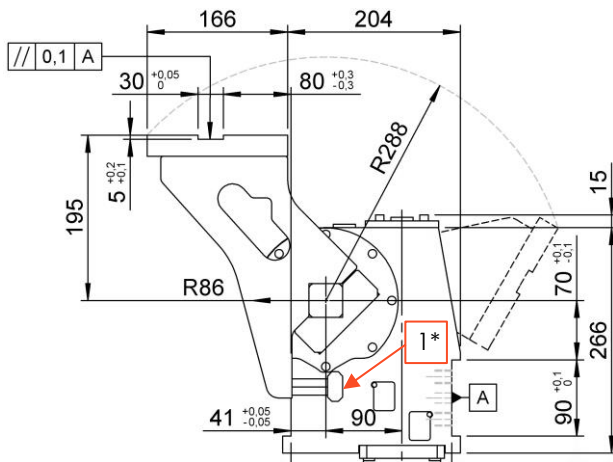


Typ GRE-O leva orizzontale

Pos. lavoro (0°) = Pos. riferimento [1*]

Type GRE-O horizontal arm

Working position (0°) = Reference position [1*]

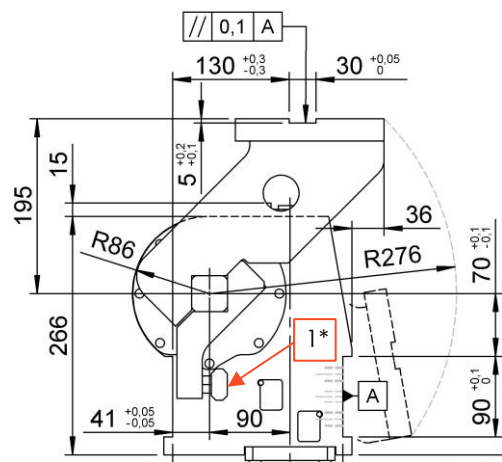


Typ GRE-O/LS leva orizzontale simmetrica

Pos. lavoro (0°) = Pos. riferimento [1*]

Type GRE-O/LS symmetric vertical arm

Working position (0°) = Reference position [1*]



ATTENZIONE, l'homing si effettua come segue!

Fase 1: assicurarsi che l'unità rotante sia in posizione d'apertura.

Fase 2: La corsa di riferimento (homing) viene effettuata dalla posizione d'apertura a quella di chiusura ad una velocità di rotazione ridotta. Raggiunta la sua battuta esterna che coincide con la "posizione di riferimento 0°", azzerare la posizione dell'encoder.

Fase 3: Effettuare un ciclo completo e verificare la corretta posizione 0°.

Nota: l'homing può essere effettuato direttamente sul ribaltatore!

ATTENTION, the homing is made as follows!

Step 1: Please make sure that the swivel arm is in the open position.

Step 2: The reference run is carried out from the open to the closed position at a reduced rotation speed.

Once it reached its external stop which coincides with the "0° reference position", reset the encoder position.

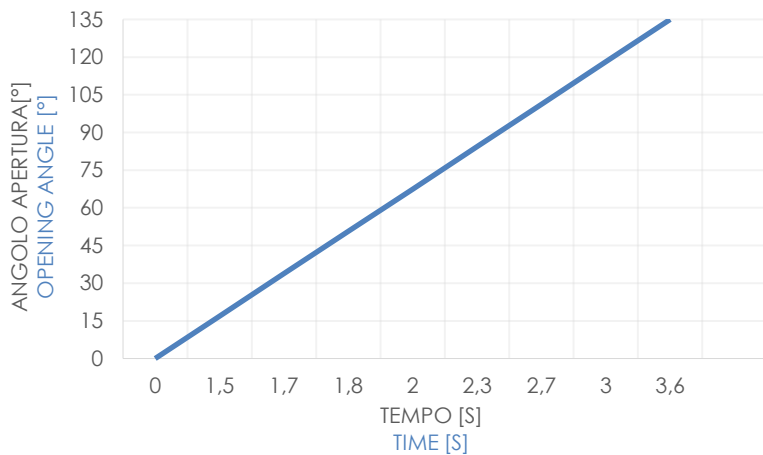
Step 3: Carry out a complete cycle and check the correct 0° position.

Note: The homing can be done directly on the swivel unit!



Diagramma di tempo.

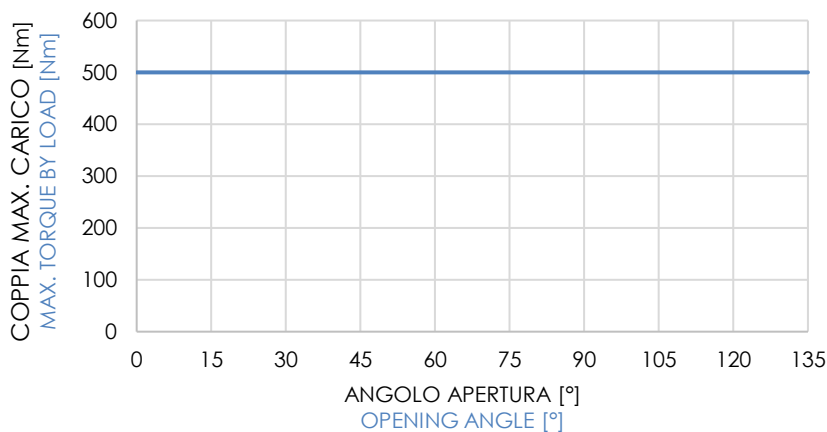
Time diagram.



Angolo d'apertura Opening angle	Tempo Time
15°	1,5 s
30°	1,7 s
45°	1,8 s
60°	1,9 s
75°	2,2 s
90°	2,5 s
105°	2,8 s
120°	3,0 s
135°	3,5 s

Diagramma di carico max.

Max. load diagram



Tipo Type	Coppia max. di carico Max. torque by load	Momento ritegno Holding moment	Peso Weight	Tempo Movement time	Angolo d'apertura Opening angle
GRE-V-S1-X	500Nm	2000N	~61Kg	3,5 sec 135°	0° - 135°
GRE-V/LS-S1-X	500Nm	2000N	~61Kg	3,5 sec. 135°	0° - 135°
GRE-O-S1-X	500Nm	2000N	~61Kg	3 sec. 120°	0° - 120°
GRE-O/LS-S1-X	500Nm	2000N	~61Kg	2,1sec. 80°	0° - 80°



Position motore elettrico Electric motor position

Posizione standard Z3: Z3 Standard delivery status:

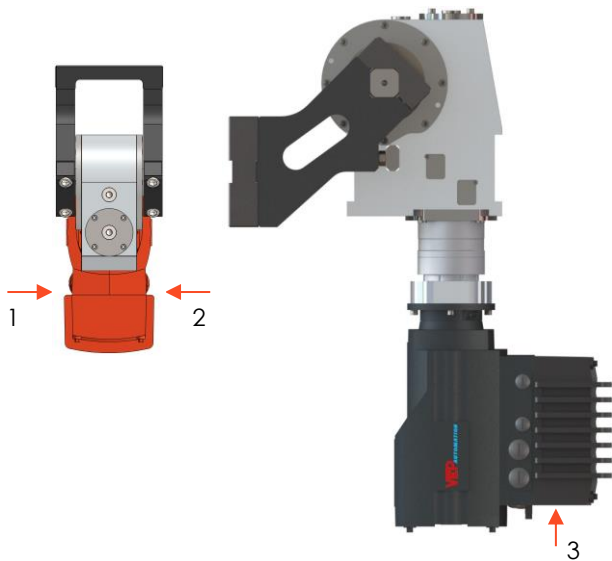
Z: Motore rivolto verso la parte posteriore

I connettori si trovano:

Motor points to the rear

the connections are located:

1 = sx / left, 2 = dx / right, 3 = sotto / below



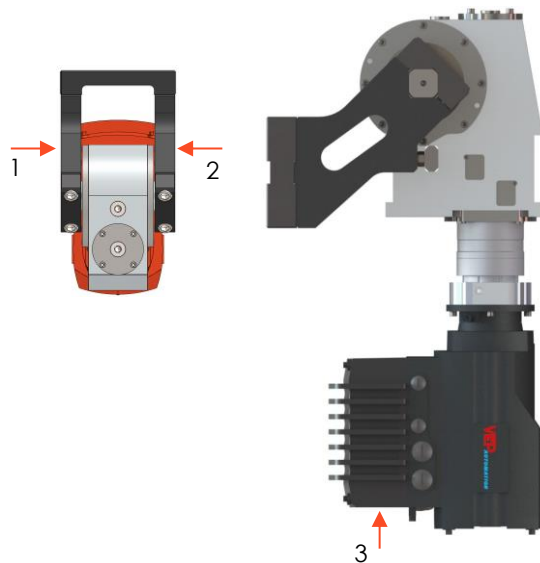
W: Motore rivolto verso la parte anteriore

I connettori si trovano:

Motor points to the front

the connections are located:

1 = links / left, 2 = rechts / right, 3 = unten / below



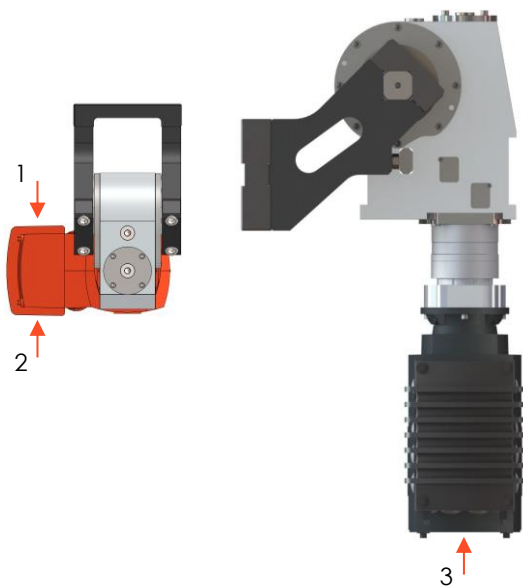
X: Motore rivolto verso sinistra

I connettori si trovano:

Motor points to the left

the connections are located:

1 = links / left, 2 = rechts / right, 3 = unten / below



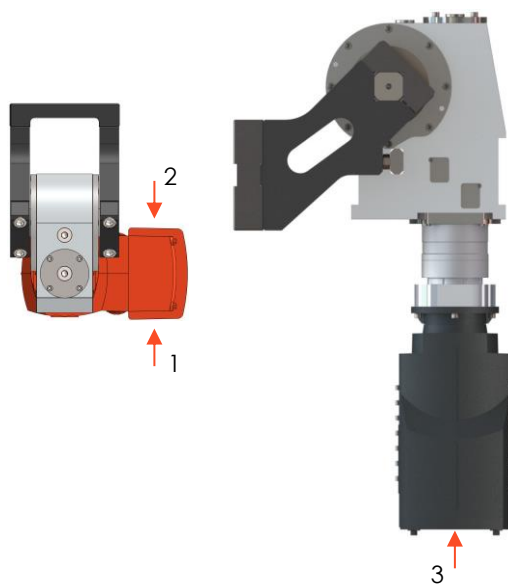
Y: Motore rivolto verso destra

I connettori si trovano:

Motor points to the right

the connections are located:



1 = links / left, 2 = rechts / right, 3 = unten / below




Ricambi.
Spare parts.

# Kit	Immagine Picture	Descrizione Description	Articolo Article
Gruppo meccanico Mechanical unit		Gruppo meccanico Mechanical unit	GRE-XX
Gruppo leva Arm assembly		Gruppo leva tipo V Arm assembly type V	SPEA-V
		Gruppo leva tipo V/LS Arm assembly type V/LS	SPEA-V/LS
		Gruppo leva tipo O Arm assembly type O	SPEA-O
		Gruppo leva tipo O/LS Arm assembly type O/LS	SPEA-O/LS
Gruppo meccanico con leve Mechanical unit with arms		Gruppo meccanico con leve tipo V Mechanical unit with arms type V	GRE-VX
		Gruppo meccanico con leve tipo V/LS Mechanical unit with arms V/LS	GRE-V/LSX
		Gruppo meccanico con leve tipo O Mechanical unit with arms type O	GRE-OX
		Gruppo meccanico con leve tipo O/LS Mechanical unit with arms type O/LS	GRE-O/LSX
Motore elettrico + riduttore Electric motor + gearbox		Motore elettrico + riduttore Electric motor + gearbox	3/485/C



<p>Motore elettrico Electric motor</p>		<p>Motore elettrico + riduttore Electric motor + gearbox</p>	<p>3/478/C</p>
<p>Riduttore Gearbox</p>		<p>Riduttore Gearbox</p>	<p>3/479</p>

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

Questo catalogo annulla e sostituisce i precedenti. Ci riserviamo la facoltà di apportare aggiunte o variazioni senza alcun preavviso. I prodotti a catalogo sono standard; eventuali richieste di applicazioni speciali vengono valutate dal servizio tecnico/commerciale. Tutta la documentazione è di proprietà della VEP Automation S.r.l. e senza autorizzazione è vietata qualsiasi tipo di riproduzione.

This catalogue cancels and replaces the previous ones. We reserve the right to make additions or changes without any notice. The products in the catalogue are standard; any enquiry of special applications is evaluated by technical/sales department. The complete documentation belongs to VEP Automation S.r.l. and without permission any kind of reproduction is forbidden.

VEP Automation Headquarters

VEP Automation S.r.l

Via San Felice, 37
10092 Beinasco – Torino (Italy)
Tel. +39 011 3972572
Email: info@vepautomation.it
Web: www.vepautomation.it

VEP Automation Germany

VEP Automation GmbH

Fritz Liebsch Str. 29
D 26723 Emden (Germany)
Tel. +49 04921 450758
Email: info@vepautomation.de
Web: www.vepautomation.de

VEP Automation America

VEP Automation de America S.A. de C.V.

Cráter # 505 Desp. B. - Col. Jardines del Pedregal.
Alcaldía: Álvaro Obregón
01900 CDMX (Ciudad de México)
Tel. +52 55 1718 0929
Email: info@vepautomation.mx
Web: www.vepautomation.mx

VEP Automation China

VEP Automation (Suzhou) Co. Ltd

Room 401, Building No 1, Liando U Valley, No 317
Mudong Road, Mudu Town, Wuzhong District
215156 Suzhou City (China)
Tel.: +86 512 6575 3608
Email: info@vepautomation.cn
Web: www.vepautomation.cn