

**Chiusura pneumatica "CPR50/63"**  
*Pneumatic clamp "CPR50/63"*

**Пневматический прижим "CPR50/63"**



**INDICE  
INDEX**

---

ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ .....	1 - 2
УСЛОВИЯ ЭКПЛУАТАЦИИ .....	3 - 4
ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКПЛУАТАЦИИ .....	5 - 6
ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ .....	7 - 11
ОПИСАНИЕ, ОБОЗНАЧЕНИЯ КОДА .....	12 - 13
РАЗМЕРНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ .....	14 - 17
ПРИНАДЛЕЖНОСТИ.....	18-21
ЗАКЛЮЧЕНИЕ.....	22

---

<i>MAIN CHARACTERISTICS</i> .....	1 - 2
<i>CONDITIONS of USE</i> .....	3- 4
<i>USE INSTRUCTIONS</i> .....	5-6
<i>INFORMATIONS and OPTIONS</i> .....	7 -11
<i>COMMERCIAL CODE</i> .....	12 -13
<i>DIMENSIONAL PAGES</i> .....	14-17
<i>ACCESSORIES</i> .....	18-21
<i>CONCLUSIONS</i> .....	22

## ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ MAIN CHARACTERISTICS

Пневмоприжим типа "CPR50/63" был изготовлен согласно требованиям заказчиков по следующим характеристикам:

- Срок службы и надежность;
- Взаимозаменяемость с другими изготовителями;
- Возможность видоизменения;
- Оптимизация складского учета и пополняемости склада.

Пневмоприжим типа "CPR50/63" имеет следующие характеристики:

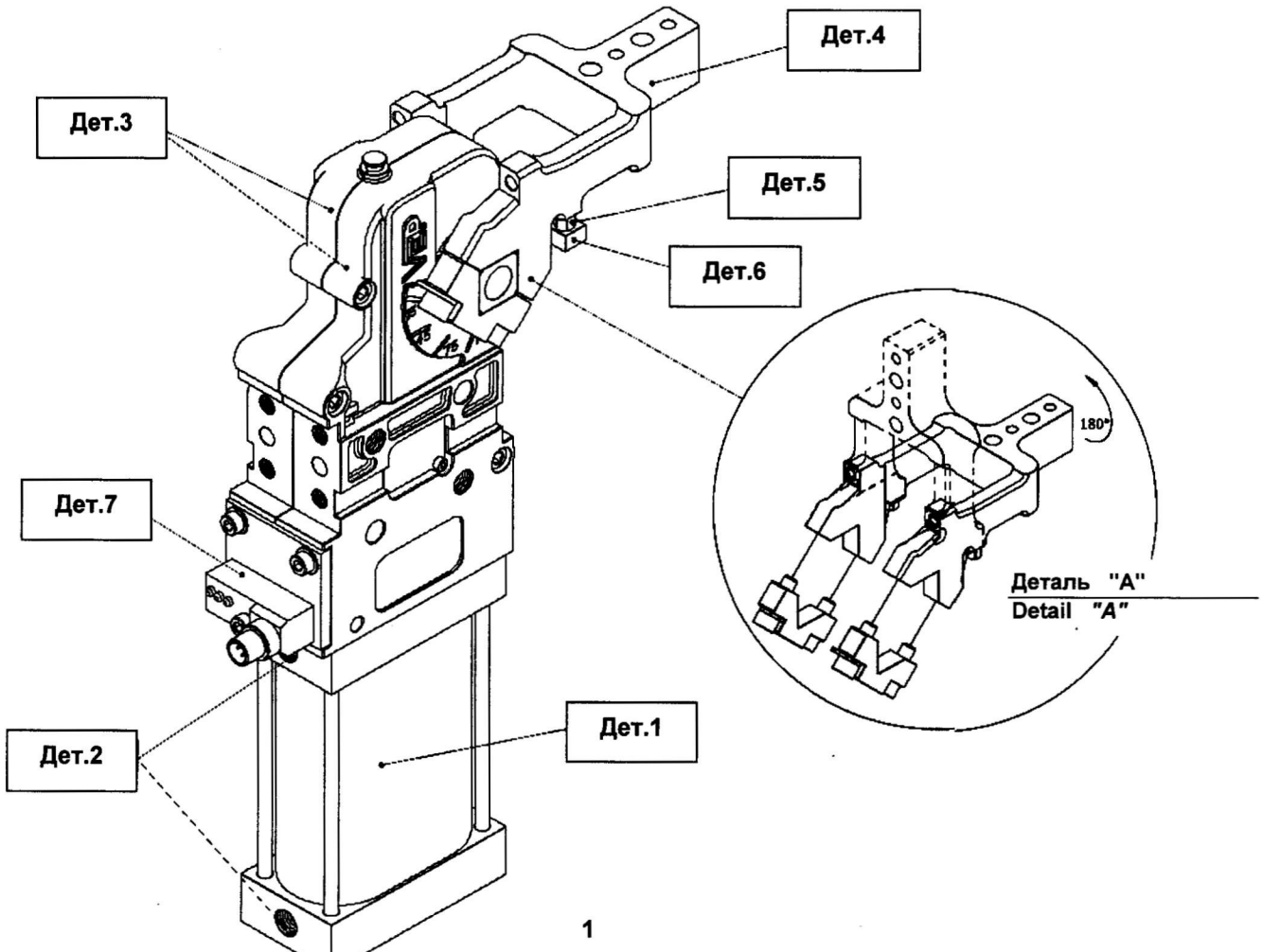
- Стандартизированная конструкция с возможностью крепления цилиндров (Дет.1) диаметром 50 и 63 , а также размещением двух отверстий G1/4" (Дет.2);
- Литые торцы (Дет.3) изготовлены из высокопрочной прецизионной стали, стойка в зоне максимального напряжения (55 HRC);
- Зажимной рычаг из легированной стали (Дет.4) с пластинами (Дет.5) воздействующими на наружный штифт упора рычага (Дет.6), который обеспечивает перпендикулярность между рычагом и анкерной планкой пневмоприжима.
- Уникальный зажимной рычаг с возможностью преобразовать прижим типа "V1" в тип "O1" и наоборот, изменив лишь положение плеча рычага (Рис. "А").
- Установка индуктивного датчика (Дет.7) или пневматического датчика (стр.7) – автоматически.;
- Возможность крепления на 4 сторонах стойки.

*Pneumatic clamp type "CPR50/63" was realized to satisfy the aspectatives of customers:*

- *Duration and reliability in the time,*
- *inter changeability with other producers:*
- *Modulation;*
- *Optimization warehouse and better availability.*

*Pneumatic clamp type "CPR50/63" has the following distinctive characteristics:*

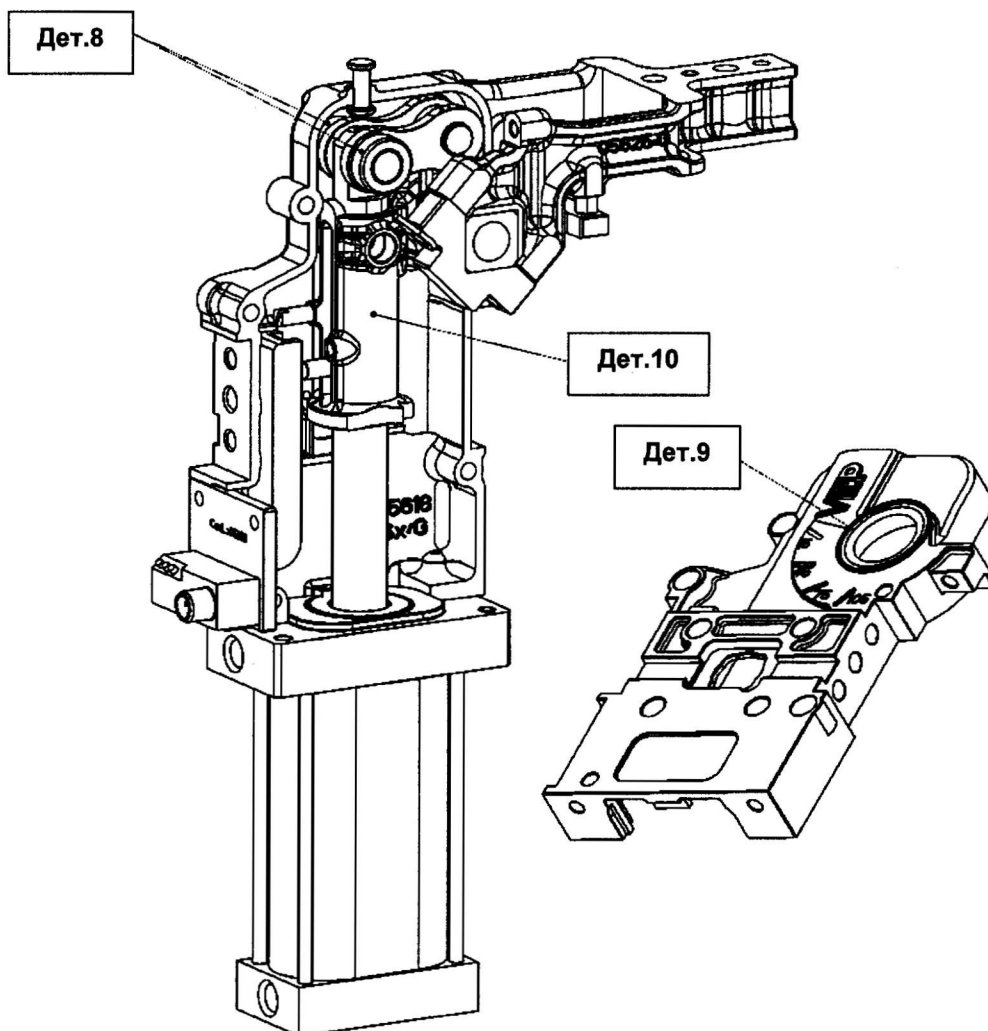
- *Standardised costruction with mounting for cylinder (Det.1) bore 50 and 63, on the cylinder there are 2 feeding ports G1/4" (Det.2),*
- *Precision cast steel flanks (Det.3), temper in the zone of max stress (55 HRC),*
- *Alloy steel clamping arm (Det.4) with treat inserts (Det.5) for reaction on external arm limit dowel (Det.6) that guaranteed the perpendicolahty between clamping arm and anchorage plane of the clamp,*
- *Versatile clamping arm with the possibility to transform the clamp type "V1" into a type "O1" and vice-versa, simply changing the lever position (Detail "A"),*
- *The setting of the inductive (Det.7) or pneumatic (Page7) sensor is automatic;*
- *Possibility of fixing on 4 sides of upright.*



## ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ MAIN CHARACTERISTICS

- Внутренние элементы вращения и скольжения (штифты, соединительные болты, кривошипы) прошли термическую обработку;
- Регулирование внутренних и наружных элементов происходит за счет специально заполненных роликовых подшипников (Дет.8), значение твердости: 50 HRC;
- Защитные уплотнения (Дет.9) на подшипниках предохраняют внутренний механизм от внешнего воздействия и обеспечивают сохранение смазки, заправляемой при сборке;
- С помощью трубы (Дет. 10) для регулирования угла раскрыва можно установить значение углов (15°, 30°, 45°, 60°, 75°, 90°, 105°, 120°) без переустановки или замены элементов конструкции.

- Inner parts of sliding and tumbling (pins, connecting rods, crank) are thermally treat;
- Internal and external material handling comes carried out exclusively on full filling rolling bearings (Det.8), hardness value: 50 HRC,
- Protective seals (Det.9) on rolling bearings protect the internal mechanics from external agents inclusions and guarantee, in the time, the lubrication carried out during the assembly!
- Use of pipe (Del,10) for adjust opening angle, can be adjusted to standard angles (15°, 30°, 45°, 60°, 75°, 90°, 105°, 120°) without the need to replace or change parts.



Моделирование конструкции элементов способствовало значительному сокращению веса, увеличению упругости без изменения прочности самой конструкции прижима. Упругость стали позволяет развивать значительные моменты усилия в жестких условиях зажимания, это свойство не допускает ситуации недостаточного раскрыва внутренней коленчато-рычажной системы, см. следующие страницы.

The modeling of the components has determined a notable reduction in weight and the increased flexibility without compromising the strength of the clamp. Steel elasticity allows to develop remarkable torques force also in extreme clamping condition, this property avoids to lacked opening of inner toggle system; as describe in the follow pages.

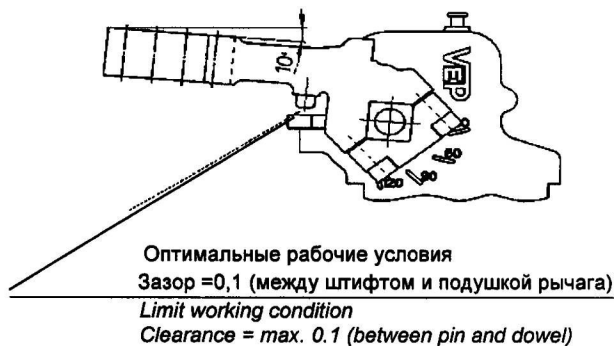
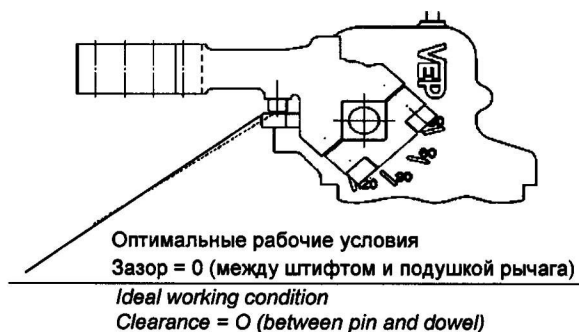
## УСЛОВИЯ ЭКСПЛУАТАЦИИ CONDITIONS of USE

Для обеспечения надлежащей работы рычаг пневмоприжима "CPR50/63" должен быть установлен перпендикулярно плоскости захвата. Это проявляется путем контроля величины максимального зазора между контрольным штифтом и упорной подушкой рычага. Оптимальная работа прижима достигается при соблюдении соответствующих размерных параметров рычага и клапанов расхода, установленных на пневмоцилиндре. Для обеспечения длительного периода сохранения характеристик усилия зажима, точности и стойкости важно следить за надлежащей функциональной работой рычага. Способ воздействия на упор рычага чрезвычайно важен для обеспечения длительного усилия зажима, точности и стойкости.

To work properly, the arm of a pneumatic clamp type "CPR50/63" should stay perpendicular to the fixing surface. This can be easily checked by measuring the maximum clearance between locating pin and arm limit dowel.

A best quality clamp should be provided with pin of the right size for the clamping arm and flow control valves on the cylinder, that guaranteed the best functioning of the clamp.

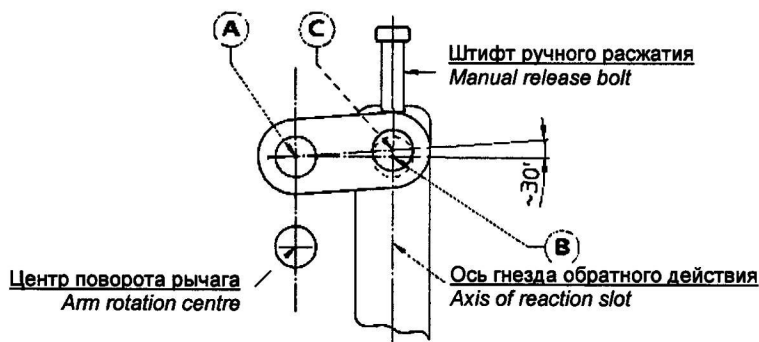
The reaction capacity of the arm limit dowel is extremely important to assure long-lasting clamping force, precision and resistance.



Угловой допуск рычага при зажиме = 10' максимум  
*Arm angularity tolerance during clamping = max. 10'*

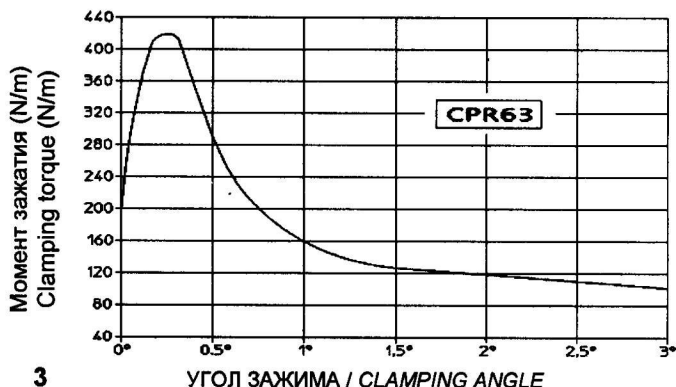
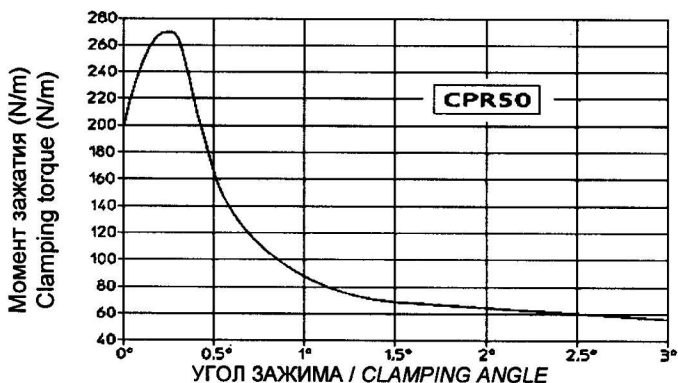
Пределно достижимый момент (выверка А-В)  
*Highest obtainable torque (alignment A - B)*

Достижимая неререверсивность (выверка А - С)  
*Obtainable irreversibility (alignment A - C)*



Следующие диаграммы показывают достижимый момент (N/m) при давлении в цилиндре 5 бар, начиная с 3° до конечного положения при зажиме.

The following diagrams show the obtainable torque (Nm) with a cylinder pressure of 5 bar, starting 3° before of final position of clamping.



## УСЛОВИЯ ЭКПЛУАТАЦИИ CONDITIONS of USE

Диаграмма максимальной нагрузки, прилагаемой на рычаг  
Diagram of max. load applicable on the arm

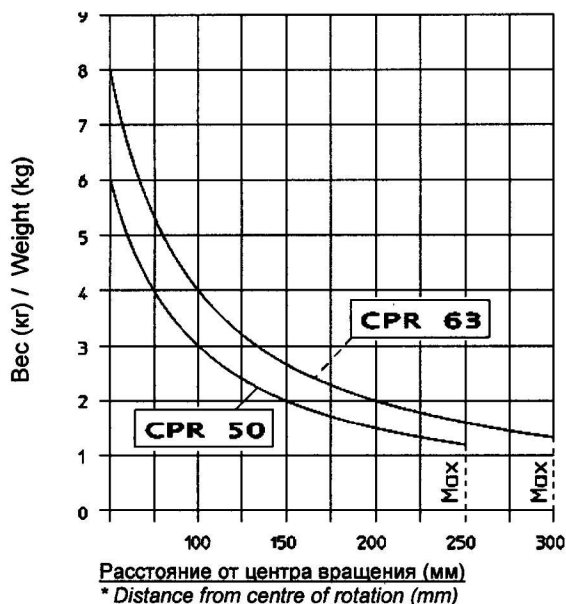
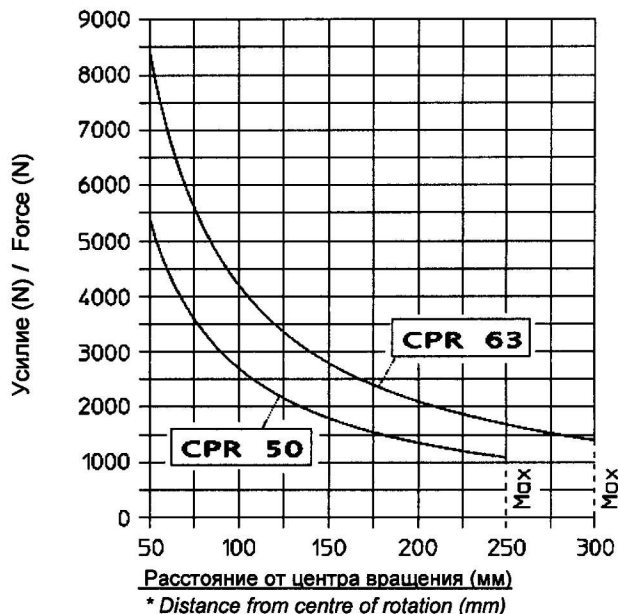


Диаграмма максимального усилия  
Diagram of max. force applied



Нагрузка может быть приложена 2-мя способами:

- Исходя из показателей расстояния, показанных в графике
- Переданна согласно линий (длины) в графике

The weight can be applied in 2 different ways:

- Applied at the distance indicated by the graph,-
- Distributed along the length indicated on the graph.

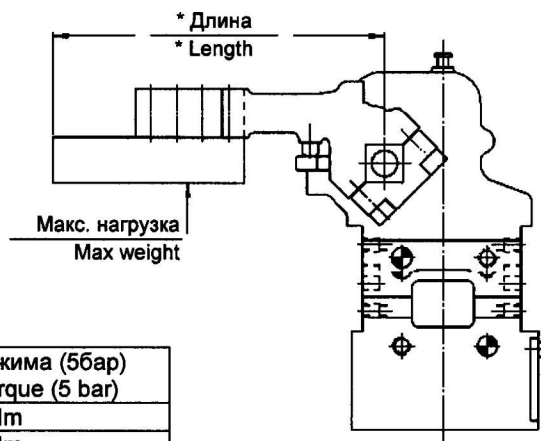
Время зажима/раскрытия = 1 сек.

Данные условия возможны при применении клапанов расхода

Closing/opening time = 1 second

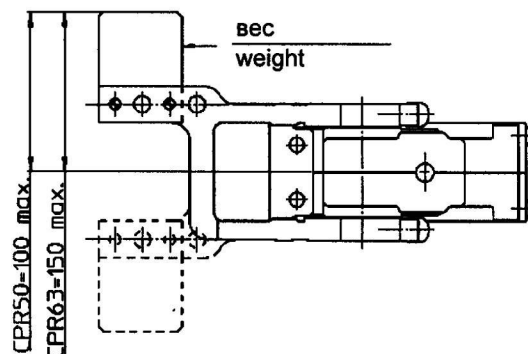
Condition only allowed if flow valves are used.

Тип Type	Макс. Момент от веса (5бар) Max. torque by weightness (5 bar)	Макс. момент зажима (5бар) Max. Clamping torque (5 bar)
CPR50	3 Nm	270Nm
CPR63	4Nm	420Nm



Примечание: Значение момента максимальной нагрузки при ситуации, когда упор рычага вне оси: CPR50=2,5Nm, CPR63=3 Nm.

NOTE: The max. load by torques for the applications with block out-of-axis are: CPR 50=2,5 Nm CPR 63=3 Nm



Рабочие условия, противоречащие условиям, указанным в каталоге, могут вызвать поломки прижима и аварийные ситуации:

- Проблемы в движении прижима к точке нереверсивности;
- Проблемы раскрытия рычага при разжиме.
- Возможная деформация поверхности трения.

Different working conditions from those described before could damage the clamp and produce failures, such as:

- Problems to reach the irreversibility point;
- Problems to open clamping arm;
- Possible distortion of the inner reaction surface.

# ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ USE INSTRUCTIONS

Основная характеристика прижимов CPR50/63 – возможность изменения угла раскрыва рычага, простота операций замены индуктивного датчика, пневмоцилиндра и изменение положения рычага ручного управления.

## - Изменение угла раскрыва рычага.

Примечание: возможно только на прижимах CPR50/63 с индуктивным датчиком.

Порядок действий:

- Установить рычаг (Дет.1) в положении раскрыва;
  - Снять защитный щиток (Дет.2) с отсека для регулировки угла и раскрутить резьбовой штифт (Дет.3);
  - Передвинуть рычаг в положении требуемого угла по угловому индикатору (Дет.4);
  - Затянуть штифт (момент затяжки – 30 N/m) и вставить щиток внутри отсека (для установки углов четных значений регулировать с левой стороны, для установки нечетный – с правой стороны);
- Установка индуктивного датчика – автоматическая и не требует дополнительных операций.

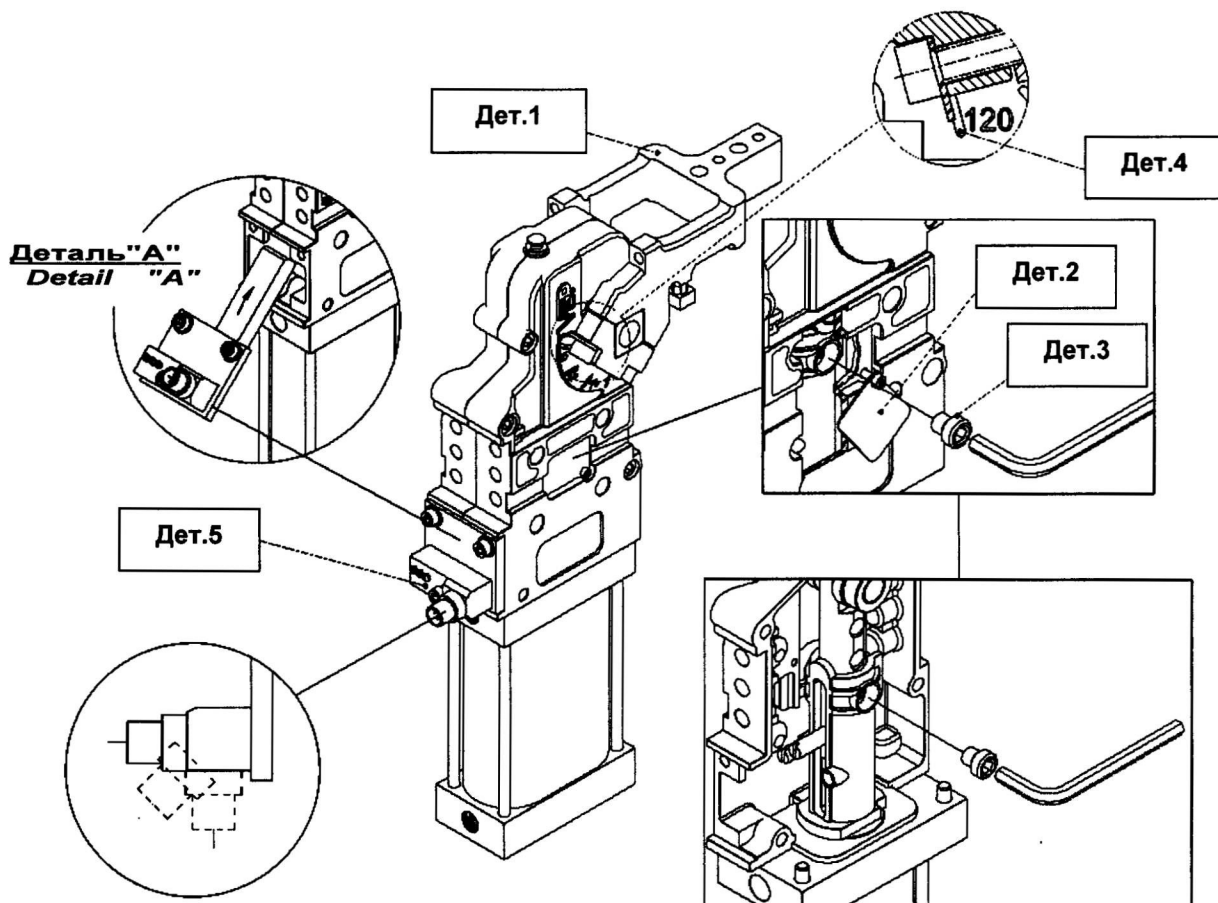
Main characteristics of clamps CPR50/63 are the possibility to change lever opening angle, the simplicity of substitution operations of inductive sensor and pneumatic cylinder and the change of position of the manual control lever.

## - Change lever opening angle

NOTE: Only for CPR50/63 with inductive sensor.

Proceed as follows:

- Set the lever (Det.1) in opening position;
  - Remove the protection (Det.2) from the angle adjustment compartment and unscrew the threaded pin (Det.3);
  - Move the clamping arm to the required angular position referring to the angle indicator (Det.4);
  - Tighten the threaded pin (clamping torque = 30 Nm) and refit the protection inside the compartment (NOTE: to adjust even angles operate on the left side and for odd angles operate on the right side).
- The setting of the inductive sensor is automatic and doesn't require any operation.



## - Установка индуктивного датчика

Порядок действий:

- Установить рычаг (Дет.1) в положении раскрыва (минимум 60°).
- Для настраиваемых прижимов с углом раскрыва менее 60° отвинтить штифт регулировки угла (Дет.3);
- Вставить индуктивный датчик (рис. «А»).
- Установка индуктивного датчика – автоматическая и не требует дополнительных операций (см. выше).

## - Inductive sensor assembly

Proceed as follows:

- Set the lever (Det.1) in opening position (min. 60°);
- For regulated clamps with opening angle less than 60° unscrew the angle adjustment pin (Det.3);
- Insert the inductive sensor (Detail "A").
- As view before the setting of the inductive sensor is automatic and doesn't require any operation.

# ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ USE INSTRUCTIONS

## - Замена цилиндра

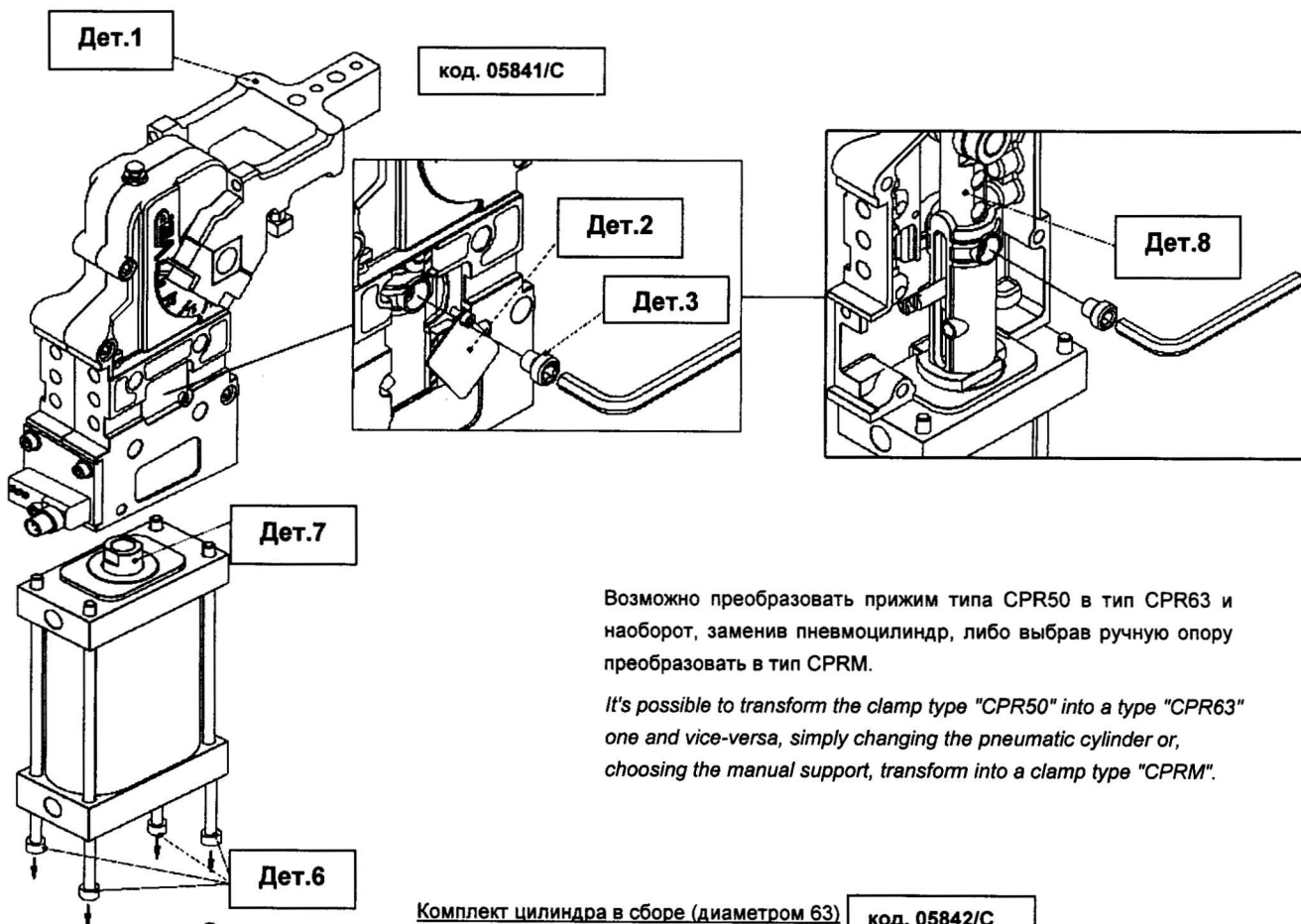
Порядок действий:

- Установить рычаг (Дет.1) в положении раскрытия;
- Снять защитный щиток (Дет.2) с отсека для регулировки угла и раскрутить резьбовой штифт (Дет.3);
- Отвинтить 4 винта на цилиндре (Дет.6) (примечание: CPR50=M5, CPR63=M6);
- Отсоединить шестигранным ключом размер 17 (Дет.7) щиток из скобы шарнирного крепления цилиндра (Дет.8) и заменить пневматический цилиндр (для прижимов с ручным управлением важно следить, чтобы регулировочная шайба (Дет.9) была закреплена и только с цилиндром Ø 63);
- Завинтите четыре винта для М6 в цилиндре (момент затяжки 4Nm для М5 и 6,4 Nm для М6), (примечание: рекомендуется применять герметик Loctite 242 синий);
- Завинтите штифт регулировки угла.

## - Cylinder replacement:

Proceed as follows:

- Set the lever (Det. 1) in opening position;
- Remove the protection (Det.2) from the angle adjustment compartment and unscrew the threaded pin (Det.3);
- Unscrew the 4 screws of the cylinder (Det.6), (N.B.: CPR50 = M5, CPR63 = M6);
- Detach with a hex wrench size 17 the rod (Det.7) from the clevis (Det.8) and replace the pneumatic cylinder (NOTE: For manually controlled clamps it's important to check that the shim washer (Det.9) has been fitted only if cylinder bore 63);
- Tighten the 4 screws of the cylinder (clamping torque 4 Nm for M5 and 6.4 Nm for M6), (NOTE: it's advised to use Loctite 242 blue);
- Tighten the angle adjustment pin;



Возможно преобразовать прижим типа CPR50 в тип CPR63 и наоборот, заменив пневмоцилиндр, либо выбрав ручную опору преобразовать в тип CPRM.

*It's possible to transform the clamp type "CPR50" into a type "CPR63" one and vice-versa, simply changing the pneumatic cylinder or, choosing the manual support, transform into a clamp type "CPRM".*

Комплект цилиндра в сборе (диаметром 63) код. 05842/C  
Complete kit cylinder (bore 63)

Комплект цилиндра в сборе (диаметром 50) код. 05841/C  
Complete kit cylinder (bore 50)

Ручная опора код. 05854/C  
Manual support



## ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ INFORMATIONS and OPTIONS

### - Схема для индуктивного датчика

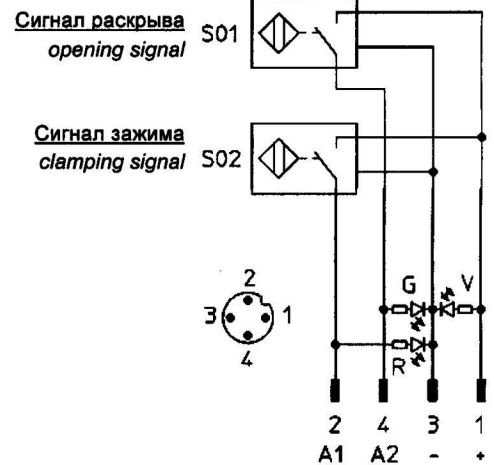
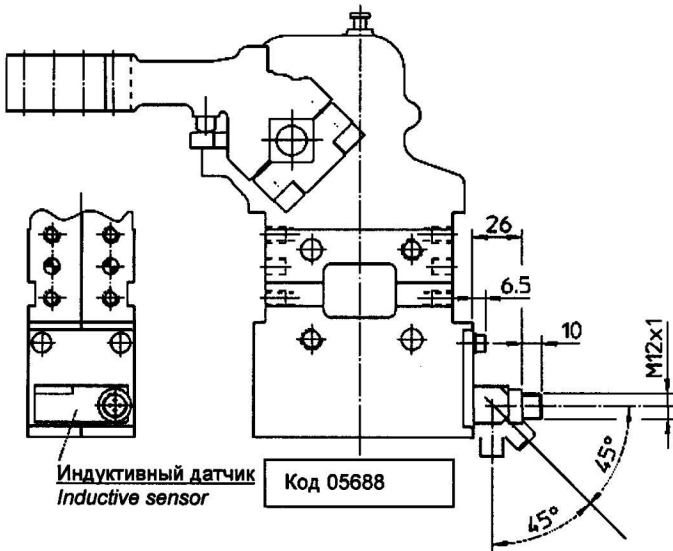
Технические характеристики:

- Рабочее напряжение питания: 10-30 VDG;
- Максимальный ток переключения: 150 mA;
- Энергопитание:  $\leq 20$  mA;
- Падение напряжения:  $\leq 1.8$  V;
- Температурный диапазон: от  $-25^\circ$  до  $70^\circ$  C.

### -Diagram for inductive sensor

Technical data:

- Feeding voltage: 10-30 VDG
- Max. commutating current: 150 mA;
- Power supply:  $\leq 20$  mA;
- Voltage drop:  $\leq 1.8$  V;
- Temperature range:  $-25^\circ$  a  $70^\circ$  C.



### - Схема для пневматического датчика

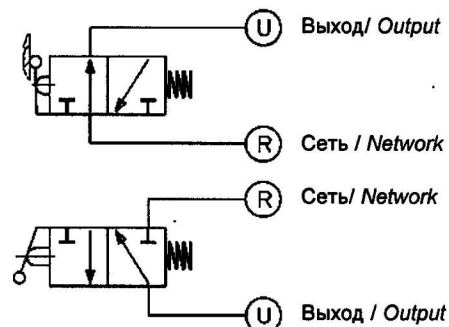
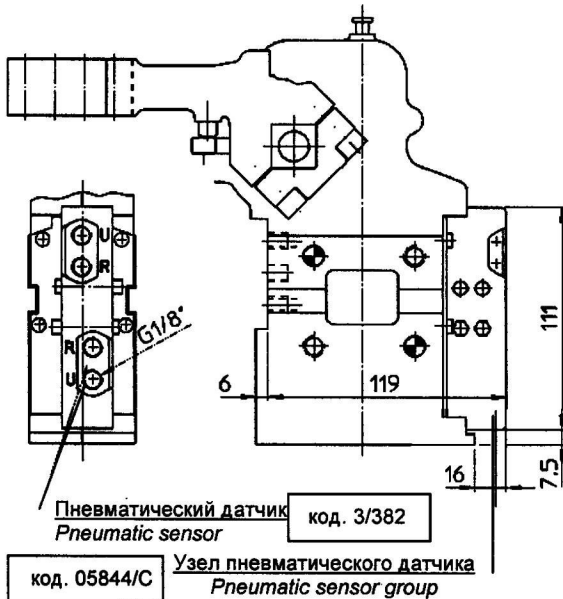
Диаграмма зажимного рычага в рабочем положении (зажим).

Примечание: использование пневматического датчика предусматривает определенный постоянный угол раскрытия вместо перенастраиваемого. Значение угла должно быть указано при заказе.

### - Diagram for pneumatic sensor

Diagram with clamping arm in working position (clamping).

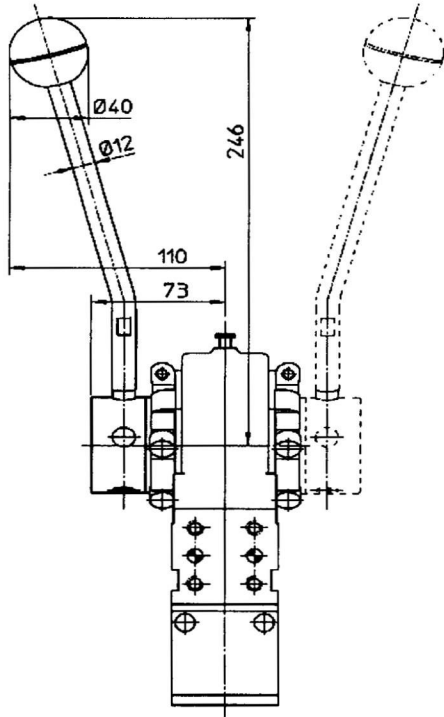
NOTE: Application of pneumatic sensor involve a fixed opening angle instead a variable angle. This angle must be specify in purchase code.



# ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ INFORMATIONS and OPTIONS

## - Рычаг ручного управления

Рычаг ручного управления может применяться, только если в прижмие установлен специальный кривошип (код. 05619/C) и вильчатый захват (код 05611) вместо стандартных кривошипа (код 05695) и вильчатого захвата (код 05611/A).

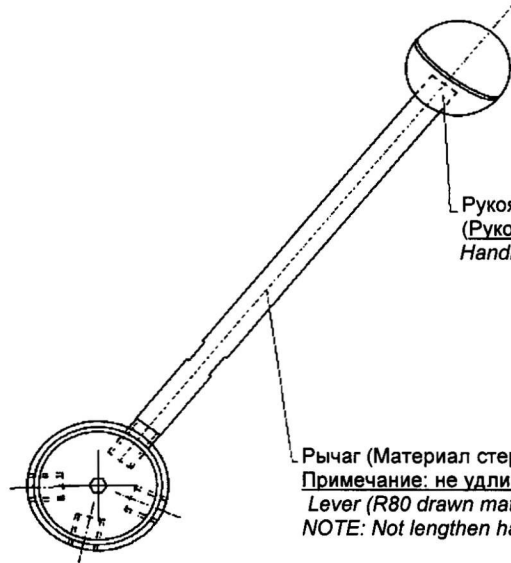


## - Manual control lever

Manual control lever can be applied only if the clamp mountes appropriate crank (cod.05619/C) and fork (cod.056W instead standard crank (cod.05695) and fork (cod.05611/A).

Комплект ручного управления (код 05631/C)  
Complete manual control group

код. 05631/C



Ручка  
(Ручка вставляется нажимом)  
Handle (insertion by pressing) код. 3/020

Рычаг (Материал стержня R80)

Примечание: не удлинять рычаг ручного управления  
Lever (R80 drawn material.)

NOTE: Not lengthen hand lever

код. 05624

## - Изменение положения узла ручного управления

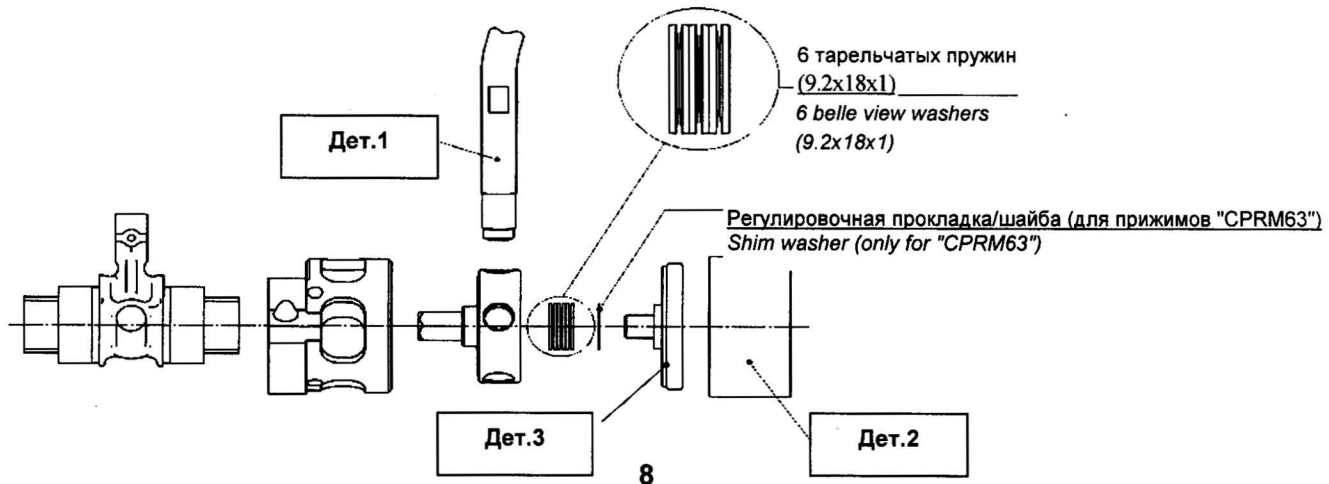
Порядок действий:

- Установить пневмоприжим в положении зажима;
- Снять узел ручного управления, отвинтив два винта на М8;
- Отвинтить рычаг (Дет.1) и снять защитный вкладыш (Дет.2);
- Установить узел на противоположной стороне (в случае затруднений ослабить крышку (Дет.3) с помощью шестигранного ключа на 6, вставить узел и плотно закрыть крышкой);
- Вставить защитный вкладыш и зафиксировать рычаг в нужном положении (рекомендуется использовать герметик Loctte 270).

## - Change position of the manual control group

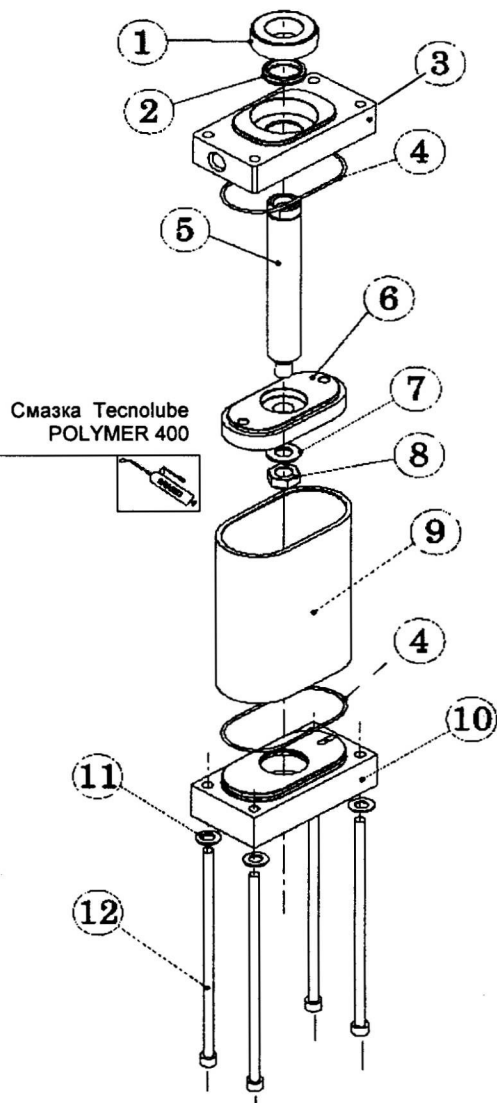
Proceed as follows:

- Set the arm in clamping position;
  - Take out the manual control unscrewing the two M8 screws;
  - Unscrew the control lever (Det.1) and remove the protective guard (Det.2);
  - Engage the group on the opposite side (in case of difficulty loosen the cover (Det.3) with a hex wrench size 6, insert the group and close the cover tightly);
  - Insert the protective guard and fasten the lever in the desired position;
- (NOTE: it's advised to use Loctte 270).



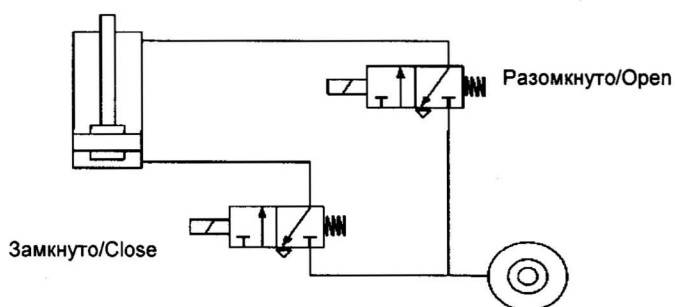
8

## ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ INFORMATION and OPTIONS



	M5x140	M6x25	M6x140
Момент затяжки Clamping torque	4 Nm	10 Nm	6,4 Nm
Тип герметика Loctite type		242 синий 242 blue	

**Схема пневматического узла цилиндра**  
*Pneumatic circuit diagram of cylinder*



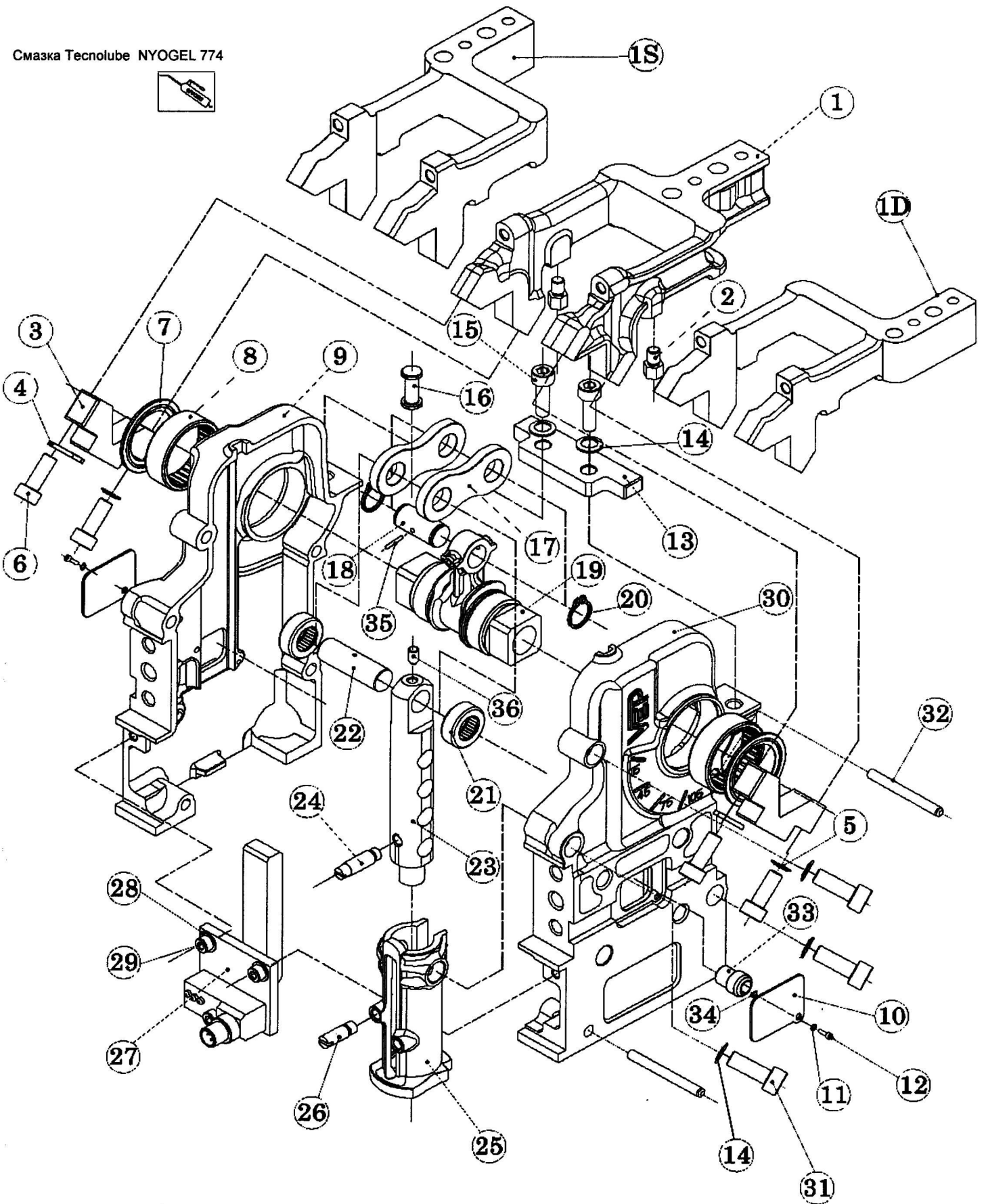
CPR50	Наименование Description	Код Code	Кол-во Q.ty
1	Пробка-амортизатор Assorber buffer	05629	1
2	Уплотнительная прокладка Sealing gasket	4/581	1
3	Верхняя крышка Superior head	05690	1
4	Уплотнительное кольцо 47.35x1.78 O-ring 47.35x1.78	4/582	2
5	Шток Shaft	05723	1
6	Поршень Piston	4/579	1
7	Шайба Washer	1/211	1
8	Гайка Nut M10	1/013	1
9	Гильза Barrel	05796	1
10	Нижняя крышка Inferior head	05084	1
11	Шайба под винт M6 Washer for M5 screw	1/279	4
12	Винт M5x140 Screw M5x140	1/435	4
*	Шайба под винт M6 Washer for M6 screw	1/248	4
*	Винт M6x25 Screw M6x25	1/313	4

\* Для цилиндрического соединения  
\* For connection cylinder-upright

CPR63	Наименование Description	Код Code	Кол-во Q.ty
1	Пробка-амортизатор Assorber buffer	05629	1
2	Уплотнительная прокладка Sealing gasket	4/581	1
3	Верхняя крышка Superior head	05626	1
4	Уплотнительное кольцо 47.35x1.78 O-ring 47.35x1.78	4/583	2
5	Шток Shaft	05723	1
6	Поршень Piston	4/580	1
7	Шайба Washer	1/211	1
8	Гайка Nut M10	1/013	1
9	Гильза Barrel	05797	1
10	Нижняя крышка Inferior head	05088	1
11	Шайба под винт M6 Washer for M6 screw	1/248	4
12	Винт M6x140 Screw M6x140	1/436	4

# ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ INFORMA TIONS and OPTIONS

Смазка Tec nolube NYOGEL 774



## ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ INFORMATIONS and OPTIONS

	Наименование Description	Код Cod	Кол- во Q.ty
1	Зажимной рычаг (центральный) Central clamping arm	05625	1
1D	Зажимной рычаг правый Right clamping arm	05625/DX	1
1S	Зажимной рычаг левый Left clamping arm	05625/SX	1
2	Штифт упора рычага Arm limit pin	05683	2
3	Упор рычага Arm block *	05609	2
4	Индикатор угла Angle indicator	05909	2
5	Шайбы для винта под M8 Washer for M8 screw	1/259	2
6	Винт TCEI M8x25 Screw TCEI M8x25	1/018	4
7	Уплотнение Protective seal	4/082	2
8	Подшипник для кривошипа Bearing for crank	3/019	2
9	Левый торец Left flank	05618/SX	1
10	Предохранительная пластина Protective guard	05687	2
11	Шайба для винта под M6 Washer for M3 screw	1/439	2
12	Винт TCEI M3x12 Screw TCEI M3x12	1/085	2
13	Штифт упора рычага Arm limit dowel	05627	1
14	Шайба для винта под M6 Washer for M6 screw	1/248	5
15	Винт TCEI M6x30 Screw TCEI M6x30	1/314	2
16	Штифт расжатия рычага Release pin arm	05776	1
17	Соединительный шток Connecting rod	05622	2
18	Штифт для кривошипа Pin for crank	05623	1

\*Для прижимов типа CPRS50/63

\*For clamp type CPRS50/63

	Наименование Description	Код Cod	Кол- во Q.ty
3	Упор рычага Arm block	06120	2

	Наименование Description	Код Cod	Кол- во Q.ty
19	Кривошип Crank **	05695	1
20	Стопорное кольцо Seeger 12E Seeger 12E	3/115	2
21	Роликовый подшипник Rolling bearing	04880/C	2
22	Штифт для подшипников Pin for bearings	04242	1
23	Вилочный захват **	05611/A	1
24	Штифт сигнала зажатия Clamp signal pin	05685	1
25	Труба Pipe	05610	1
26	Штифт сигнала раскрытия Opening signal pin	05684	1
27	Индуктивный датчик Inductive sensor	05688	1
28	Шайба для винта под M5 Washer for M5 screw	1/096	2
29	Винт TCEI M5x12 Screw TCEI M5x12	1/296	2
30	Правый торец Right flank	05618/DX	1
31	Винт TCEI M6x20 Screw TCEI M6x20	1/039	3
32	Эластичный шип Ø6x40 Elastic thorn Ø6x40	1/433	2
33	Штифт регулировки угла Angle adjustment pin	05628	1
34	Уплотнительное кольцо 2,5x1 O-ring 2.5x1	4/084	2
35	Эластичный шип Ø 2,5x24 Elastic thorn Ø 2.5x24	1/437	1
36	Винт STEI M5x6 Screw STEI M5x6	1/326	1

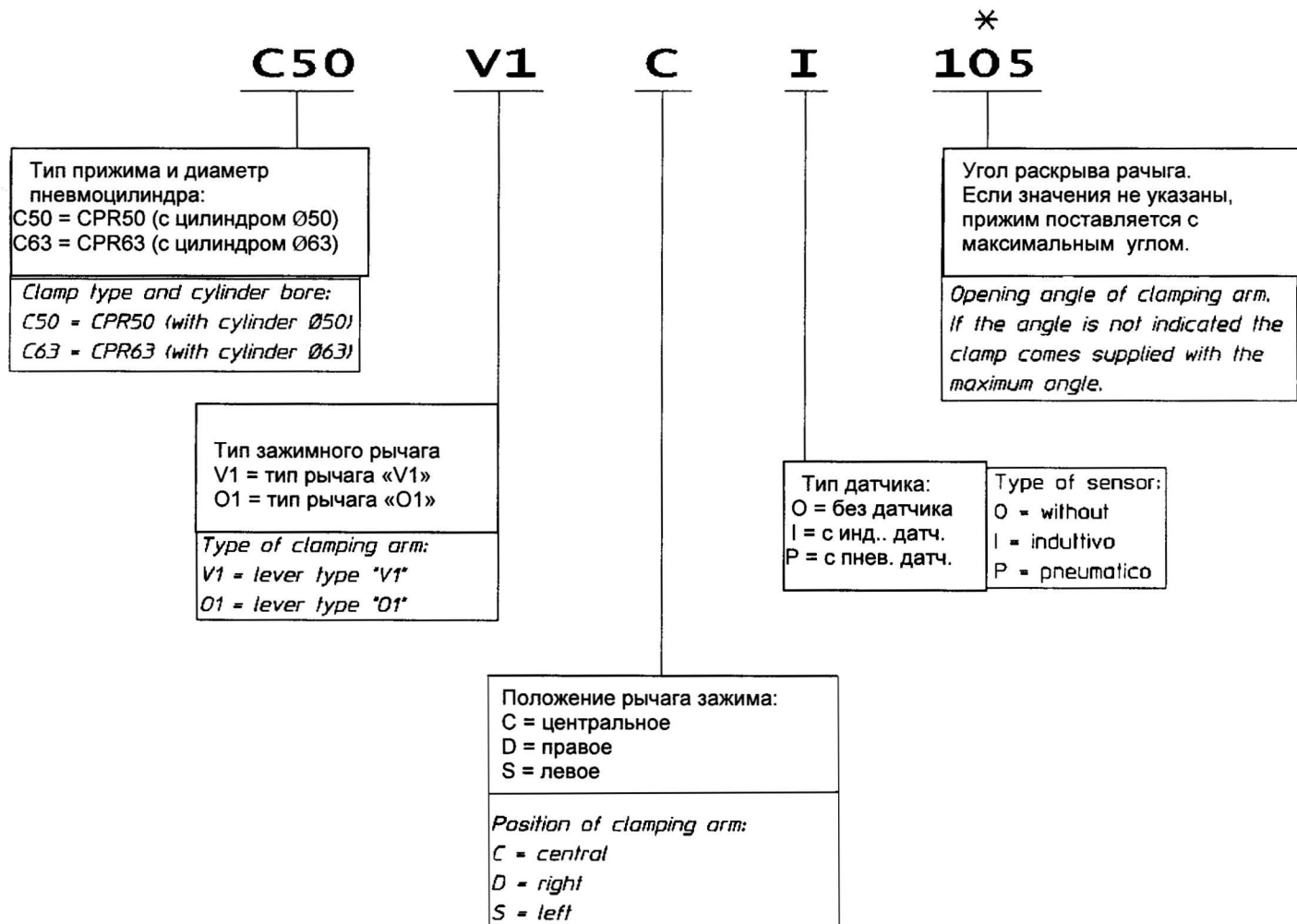
\*Для прижимов типа CPRM или CPRM50/63

\*For clamp type CPRM or CPRM50/63

	Наименование Description	Код Cod	Кол- во Q.ty
19	Кривошип Crank	05619/C	1
23	Вилочный захват Fork	05611	1

?	M8x25	M3x12	M6x30	M5x12	M6x20	Штифт регулировки угла Angle adjustment pin	M5x6
Момент затяжки Clamping torque	25 Nm	1,5 Nm	10 Nm	5,9 Nm	10 Nm	30 Nm	5,5 Nm
Тип герметика Locitite type	242синий 242 blue	-----	242синий 242 blue	-----	242синий 242 blue	DRILOC PLACTIC	242синий 242 blue

**ОПИСАНИЕ И ОБОЗНАЧЕНИЕ КОДА ДЛЯ ОФОРМЛЕНИЯ ЗАКАЗА  
COMMERCIAL CODE DESCRIPTION**



\* Характеристики по запросу.

Стандартный угол раскрыва 105° (120° - только для рычага типа V1); углы меньших значений могут быть установлены с интервалами в 15°. Указывать значение угла обязательно для прижимов с пневматическим датчиком.

\*Upon request.

Standard opening angle 105° (120° only for lever type "V1"); smaller angles can be set with intervals of 15°. It's obliged to specify this angle for clamps with pneumatic sensor.

# ОПИСАНИЕ И ОБОЗНАЧЕНИЕ КОДА ДЛЯ ОФОРМЛЕНИЯ ЗАКАЗА COMMERCIAL CODE DESCRIPTION

Схема «А»  
Diagram «A»

**CM50**

Тип прижима  
CM=CPRM (с пневмоцилиндром)  
CM50 =CPRM50 (с цилиндром Ø50)  
CM63 =CPRM63 (с цилиндром Ø63)

Clamp type and cylinder bore:  
CM - CPRM (without cylinder)  
CM50 - CPRM50 (with cylinder Ø50)  
CM63 - CPRM63 (with cylinder Ø63)

Ручное управление и указание положение рычага.  
LS=рычаг слева  
LD=рычаг справа  
LP= предустановка рычага

Manual control lever, specify position:  
LS = arm left  
LD = arm right  
LP = arrangement arm

**LS**

**V1**

Тип зажимного рычага  
V1=тип рычага «V1»  
O1= тип рычага «O1»

Type of clamping arm:  
V1 = lever type "V1"  
O1 = lever type "O1"

**C**

**I**

\*  
**105**

Угол раскрыва рычага. Если значение угла не указаны, прижим поставляется с максимальным углом.

Opening angle of clamping arm. If the angle is not indicated the clamp it comes supplied with the maximum angle.

Тип датчика: O= без датч. I=с индукт. датч. P=с пневм. датч.	Type of sensor: O = without I = inductive P = pneumatico
---	---

Положение захвата:  
C=центральное  
D=правое  
S= левое

Position of clamping arm:  
C = central  
D = right  
S = left

Схема «В»  
Diagram «B»

**CS50**

Тип прижима и диаметр пневмоцилиндра:  
CS50 =CPRS50 (с цилиндром Ø50)  
CS63 =CPRS63 (с цилиндром Ø63)

Clamp type and cylinder bore:  
CS50 - CPRS50 (with cylinder Ø50)  
CS63 - CPRS63 (with cylinder Ø63)

Тип зажимного рычага  
V1= рычага «V1»

Type of clamping arm:  
V1 = lever type "V1"

Положение рычага прижима:  
CS=центральное  
DS= правое  
SS=левое

**V1**

**CS**

**I**

**15**

Угол раскрыва рычага.Если значения угла на указаны, прижим поставляется с макс. углом. 15°

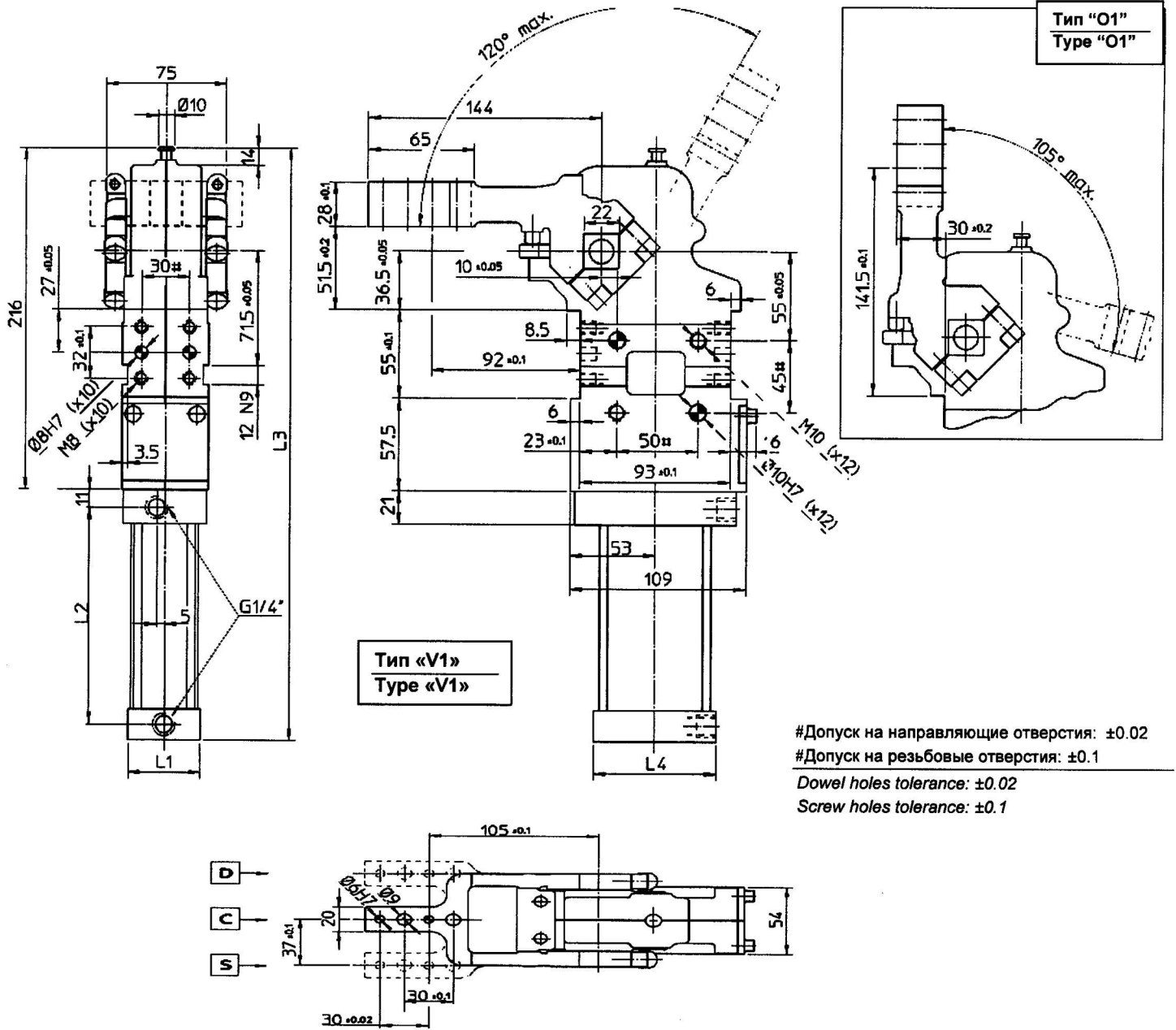
Standard opening angle of clamping arm 15°.

Тип датчика: O= без датч. I= с инд/. датч. P=с пнев/. дат.	Type of sensor: O = without I = inductive P = pneumatico
---	---

Position of special clamping arm:  
CS - central  
DS - right  
SS - left

\*Upon request  
\*Характеристики по запросу

**ПНЕВМАТИЧЕСКИЙ ПРИЖИМ "CPR 50/63" ТИП "V1" И "O1"**  
**PNEUMATIC CLAMP "CPR 50/63" type "Wand" "O1"**



Возможно трансформировать прижим типа O1 в тип V1, и наоборот, изменив лишь положение рычага

It's possible to transform the clamp type "O1" into a type "V1" one and vice-versa, simply changing the lever position.

Стандартный угол раскрытия 105° (120° только для рычага типа V1); углы меньшего значения могут быть установлены с интервалами в 15°.

Standard opening angle 105° (120° only for lever type "V1" smaller angles can be set with intervals of 15°.

Тип Type	Диаметр пневмоцилиндра Cylinder bore	L1	L2	L3	L4	Макс. момент захвата (при 5 бар) Clamping max. torque (5bar)	Вес Weight	Макс. рабочее давление Max. working pressure
C50*	50 мм	45	134,5	371	76	270 Nm	~ 5 кг	8 бар
C63*	63мм	52	137	376	100	430Nm	~ 5,5 кг	

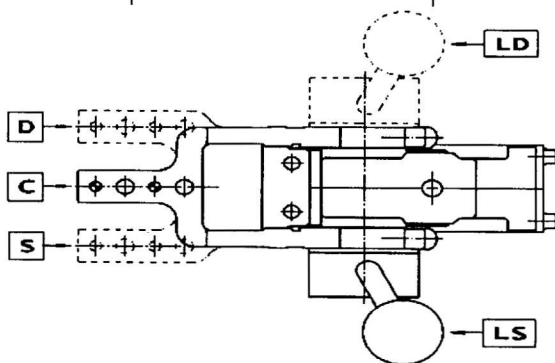
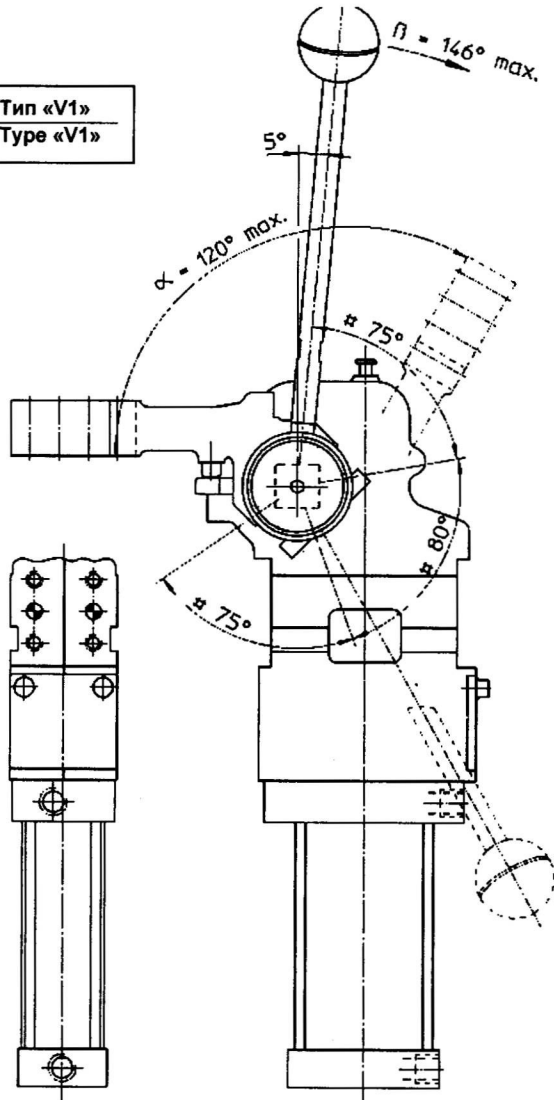
\*Пример полного обозначения кода для оформления заказа см. на стр. 12  
 \*Example of full symbol for ordering a page 12



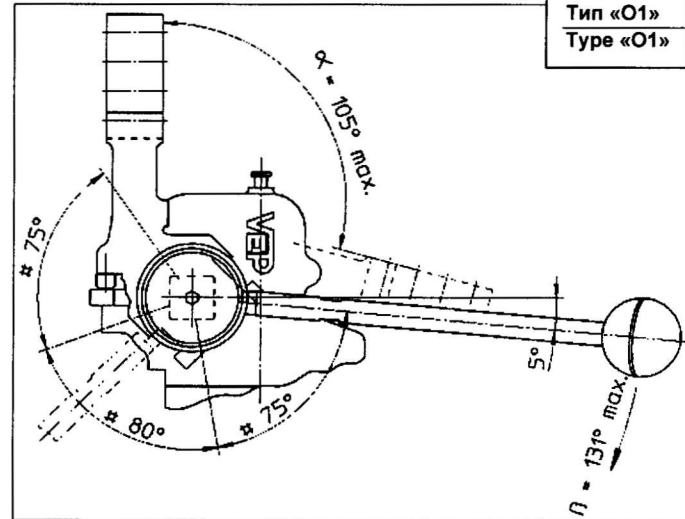
# ПНЕВМАТИЧЕСКИЙ ПРИЖИМ "CPRM 50/63" ТИП "V1" И "O1" PNEUMATIC CLAMP "CPRM50/63" type "Wand "O1"

Примечание: Вариант с ручным управлением и пневмоцилиндром  
NOTE: Version with manual control and pneumatic cylinder

Тип «V1»  
Type «V1»



Тип «O1»  
Type «O1»



Возможные положения рукоятки ручного управления  
Possible positions for manual control rod

$\alpha$	$\beta$
15°	41°
30°	56°
45°	71°
60°	86°
75°	101°
90°	116°
105°	131°
120°	146°

Только для прижима типа "V1"  
Only clamp type "V1"

Данные по размерам, здесь не указаны, см. стр. 14;  
по характеристикам прижимов ручного управления см. стр. 8/  
Far dimensions not shown see page 14;  
as regards manual control characteristics see page 8.

Возможно трансформировать прижим типа "O1" в тип "V1",  
и наоборот, изменив лишь положение рычага  
It's possible to transform the clamp type "O1" into a type "V1"  
one and vice-versa, simply changing the lever position.

Стандартный угол раскрытия 105° (120° только для рычага типа V1);  
углы меньшего значения могут быть установлены с интервалами в 15°.  
Standard opening angle 105° (120° only for lever type "V1"), smaller angles  
can be set with intervals of 15°.

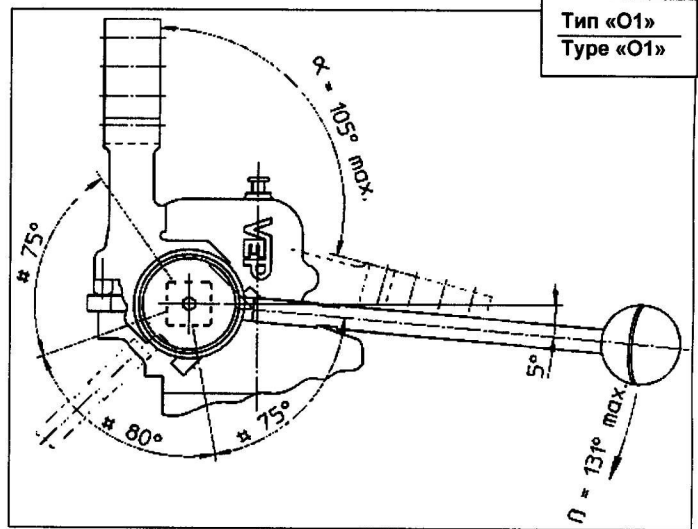
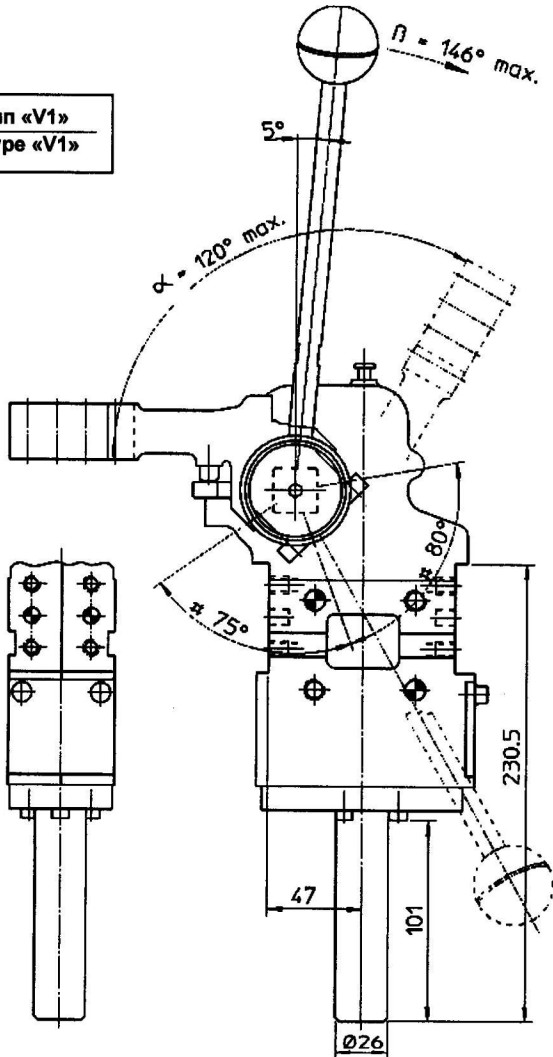
Тип Type	Диаметр пневмоцилиндра Cylinder bore	Макс. момент захвата (при 5 бар) Clamping max. torque (5bar)	Вес Weight	Макс. усилие при ручном управлении Max. manual force	Макс. рабочее давление Max. working pressure
CM50*	50 мм	270 Nm	5,5 кг	100 N	8 бар
CM63*	63мм	430Nm	6 кг		

\*Пример полного обозначения кода для оформления заказа см. на стр. 13 схема «А»  
\*Example of full symbol for ordering a page 13 diagram "A"

**ПНЕВМАТИЧЕСКИЙ ПРИЖИМ "CPRM" ТИП "V1" И "O1"**  
**PNEUMATIC CLAMP "CPRM" type "V1" and "O1"**

Примечание: Вариант с ручным управлением без пневмоцилиндра.  
 NOTE: Version with manual control, without pneumatic cylinder.

Тип «V1»  
 Type «V1»



Тип «O1»  
 Type «O1»

**Возможные положения рукоятки ручного управления**  
**Possible positions for manual control rod**

$\alpha$	$\beta$
15°	41°
30°	56°
45°	71°
60°	86°
75°	101°
90°	116°
105°	131°
120°	146°

Только для прижима типа "V1"  
 Only clamp type "V1"

Данные по размерам, здесь не указаны, см. стр. 14;  
 по характеристикам прижимов ручного управления см. стр. 8

Far dimensions not shown see page 14;  
 as regards manual control characteristics see page 8.

Возможно трансформировать прижим типа "O1" в тип "V1",  
 и наоборот, изменив лишь положение рычага

It's possible to transform the clamp type "O1" into a type "V1"  
 one and vice-versa, simply changing the lever position.

Стандартный угол раскрытия 105° (120° только для рычага типа "V1");  
 углы меньшего значения могут быть установлены с интервалами в 15°.  
 Standard opening angle 105° (120° only for lever type "V1"); smaller angles  
 can be set with intervals of 15°.

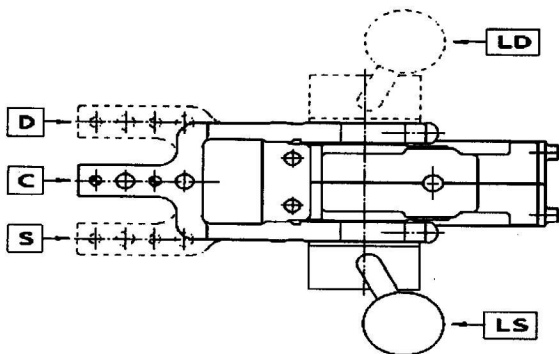
Данный пневмоприжим укомплектован для соединения с  
 пневмоцилиндром.

The clamp is prearranged for air cylinder connection.

**ВНИМАНИЕ:** для предотвращения падения упора рычага после  
 раскрытия рекомендуется использовать узел ограничителя рычага (см.  
 стр.20).

**WARNING:** To prevent the block dropping after the opening, it is advised to  
 use the lever latching group (See page 20).

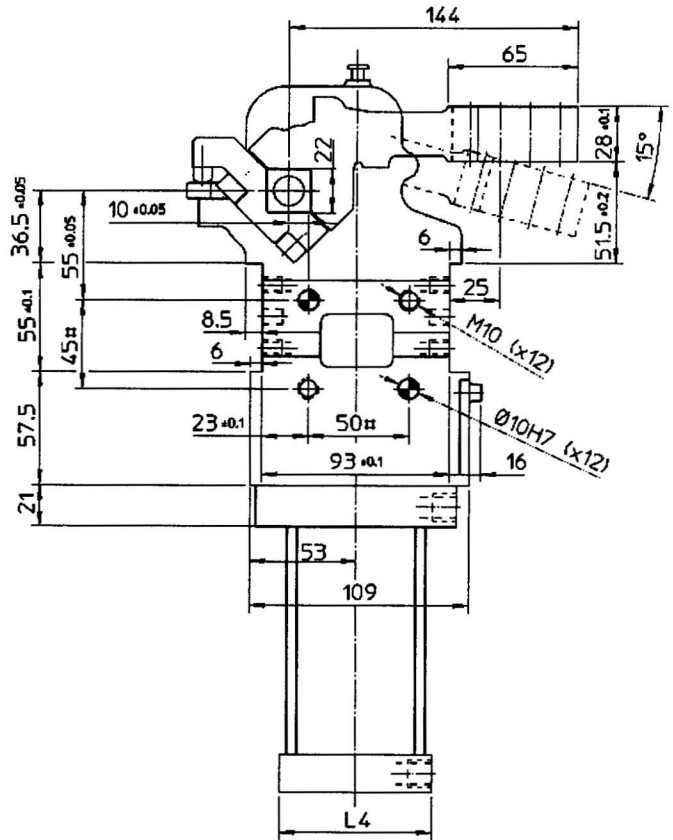
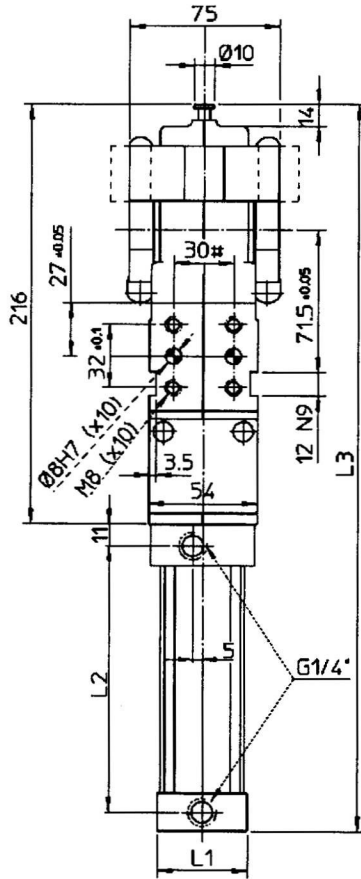
\*Пример полного обозначения кода для оформления заказа см. на стр. 13 схема «А»  
 \*Example of full symbol for ordering a page 13 diagram "A"



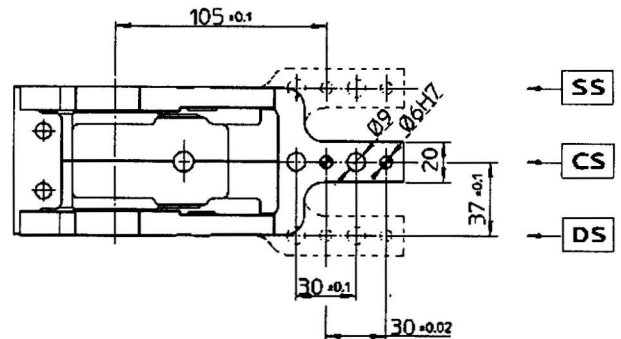
Тип Type	Вес Weight	Макс. усилие при ручном управлении Max. manual force
CM*	~5,5 кг	100 N

**ПНЕВМАТИЧЕСКИЙ ПРИЖИМ "CPRS 50/63" ТИП "V1"**  
**PNEUMATIC CLAMP "CPRS 50/63" type "V1"**

ПРИМЕЧАНИЕ: Максимальный и стандартный угол раскрыва 15°.  
NOTE: Max. and standard opening angle 15°.



#Допуск на направляющие отверстия: ±0.02  
 Допуск на резьбовые отверстия: ±0.1  
 #Dowel holes tolerance: ±0.02  
 Screw holes tolerance: ±0.1



Тип Type	Диаметр пневмоцилиндра Cylinder bore	L1	L2	L3	L4	Макс. момент захвата (при 5 бар) Clamping max. torque (5bar)	Вес Weight	Макс. рабочее давление Max. working pressure
CS50*	50 мм	45	134,5	371	76	270 Nm	~ 5 кг	8 бар
CS63*	63мм	52	137	376	100	430Nm	~ 5,5 кг	

\*Пример полного обозначения кода для оформления заказа см. на стр. 13 схема «B»  
 \*Example of full symbol for ordering a page 13 diagram "B"

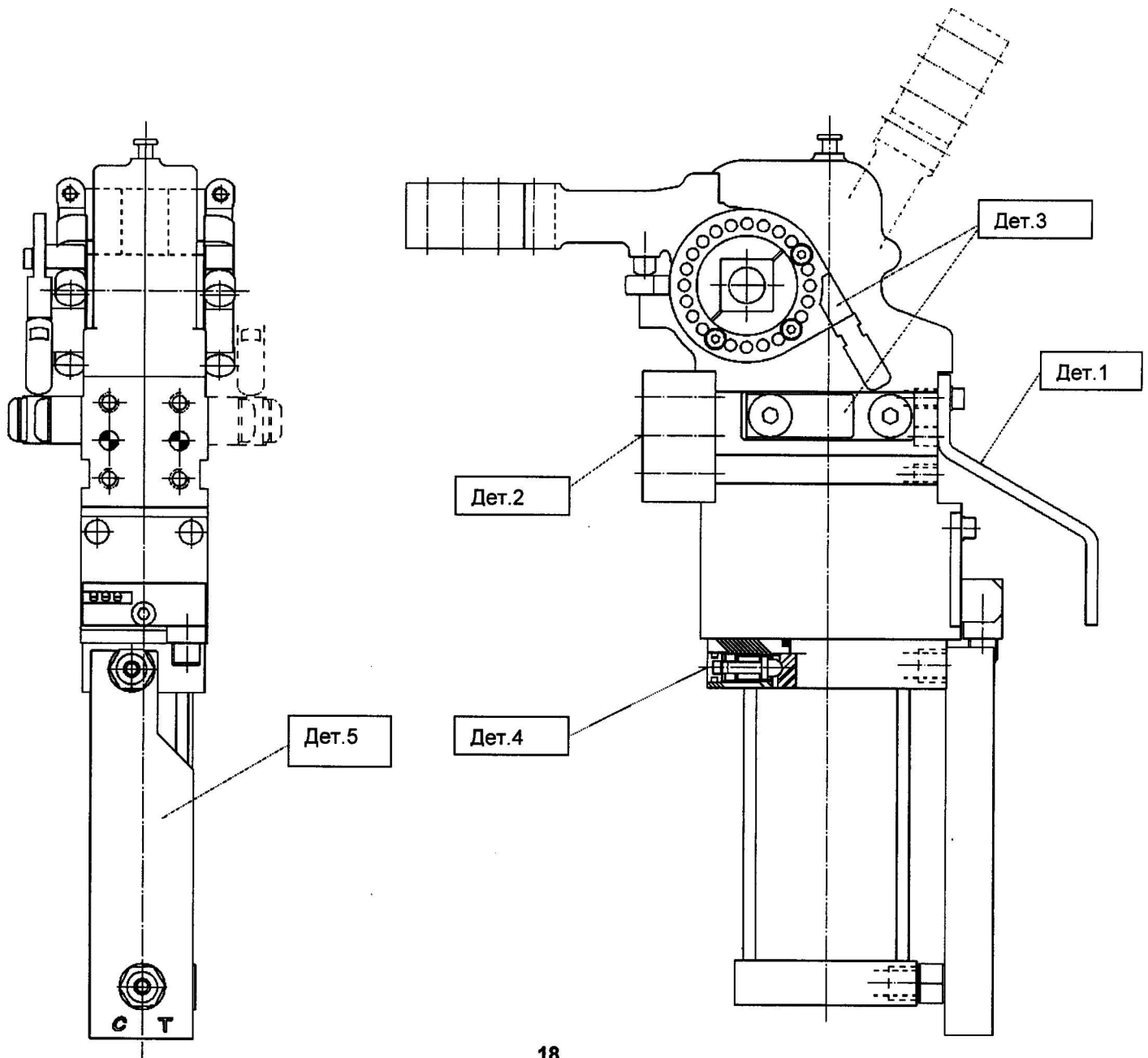
## ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ПРИСПОСОБЛЕНИЯ ACCESSORIES

Данный тип пневмоприжима может быть укомплектован следующими дополнительными приспособлениями:

- Защитная планка (Дет.1);
- Крепежный блок (Дет. 2);
- Узел ограничителя рычага (Дет..3);
- Предохранительное устройство (Дет.4) для удержания рычага в положении зажима (запатентовано);
- Распределитель для нижнего соединения (Дет.5).

The following accessories are available on this type of clamp:

- Protections for inductive sensor (Det.1);
- Fixing blocks (Det.2);
- Lever latching group (Det3;)
- Safety assembly (Det.4) to keep the lever in the clamping position (patented);
- Distributor for inferior connection (Det.5).



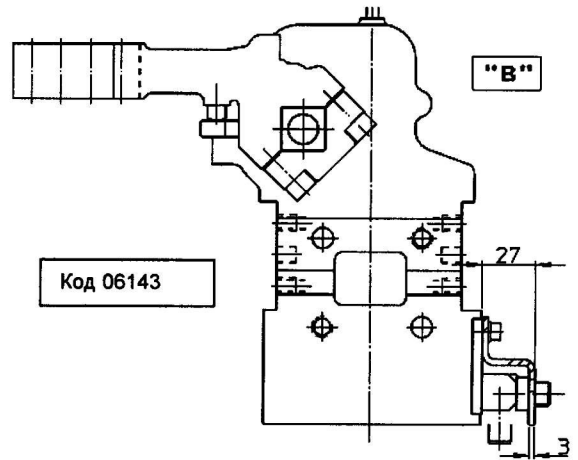
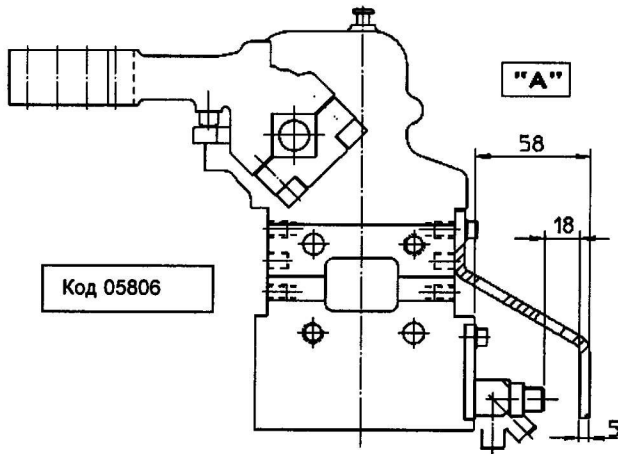
# ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ПРИСПОСОБЛЕНИЯ ACCESSORIES

## - Защитная планка для индуктивного датчика

Рекомендуется использовать планку типа "В" нежели типа "А", если требуется оставить свободной заднюю сторону под крепление дополнительных приспособлений.

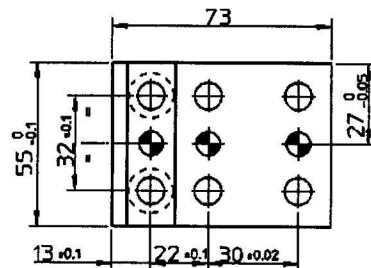
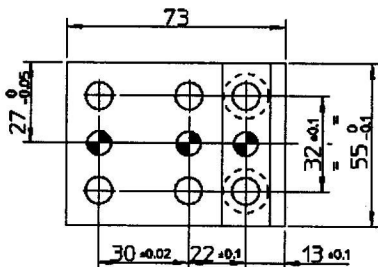
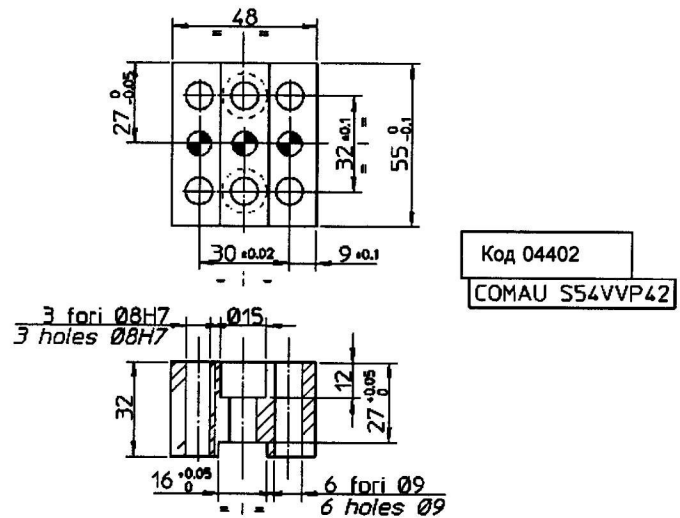
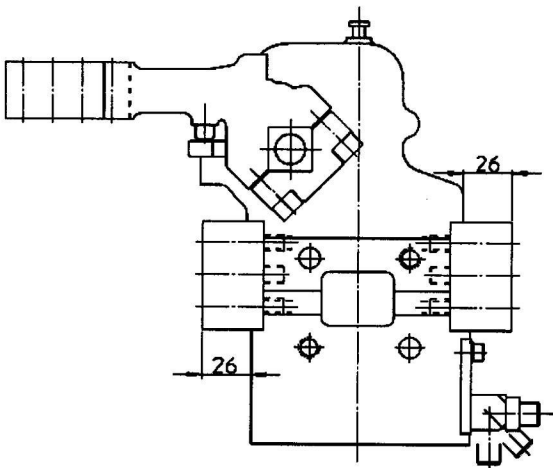
## - Protections for inductive sensor

It's advised to use protection type "B" than type "A" if want leave free posterior side for an eventually fixing.



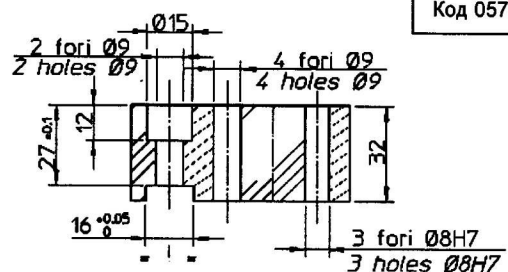
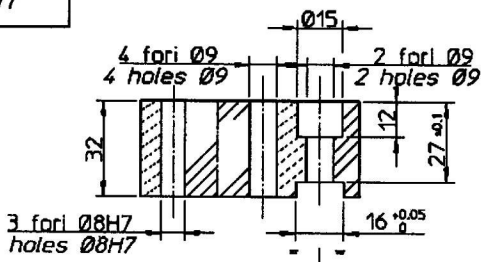
## - Крепежные блоки

## - Fixing blocks



Код 05777

Код 05778



# ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ПРИСПОСОБЛЕНИЯ ACCESSORIES

## - Узел ограничителя рычага

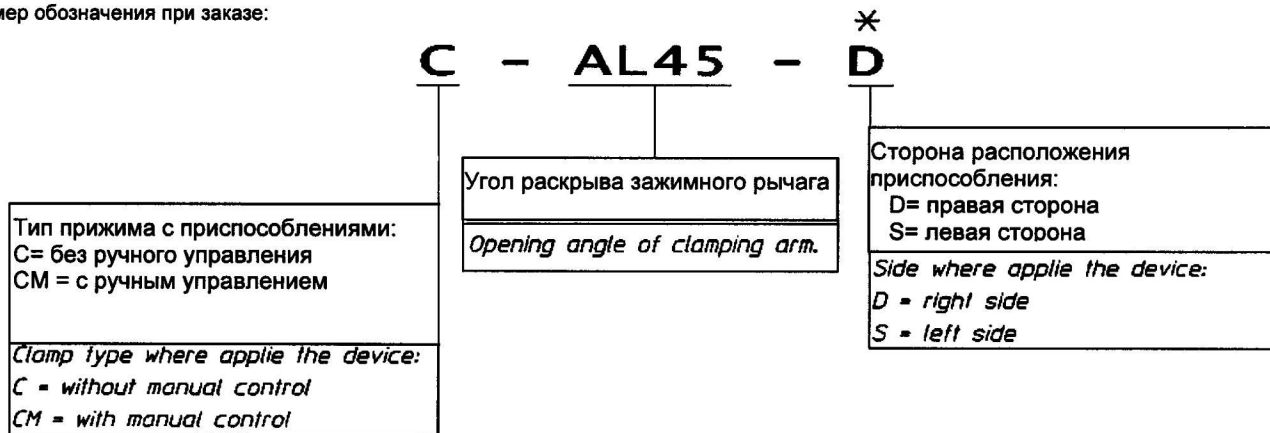
Данное приспособление (Дет. "А"), закрепленное сбоку прижима, служит для того, чтобы при раскрытии рычага и в случае отсутствия воздуха в пневматической сети, упор зажимного рычага не падал по инерции. (Примечание: превышение значений максимальных моментов нагрузки на рычаг недопустимо).

Пример обозначения при заказе:

## - Lever latching group

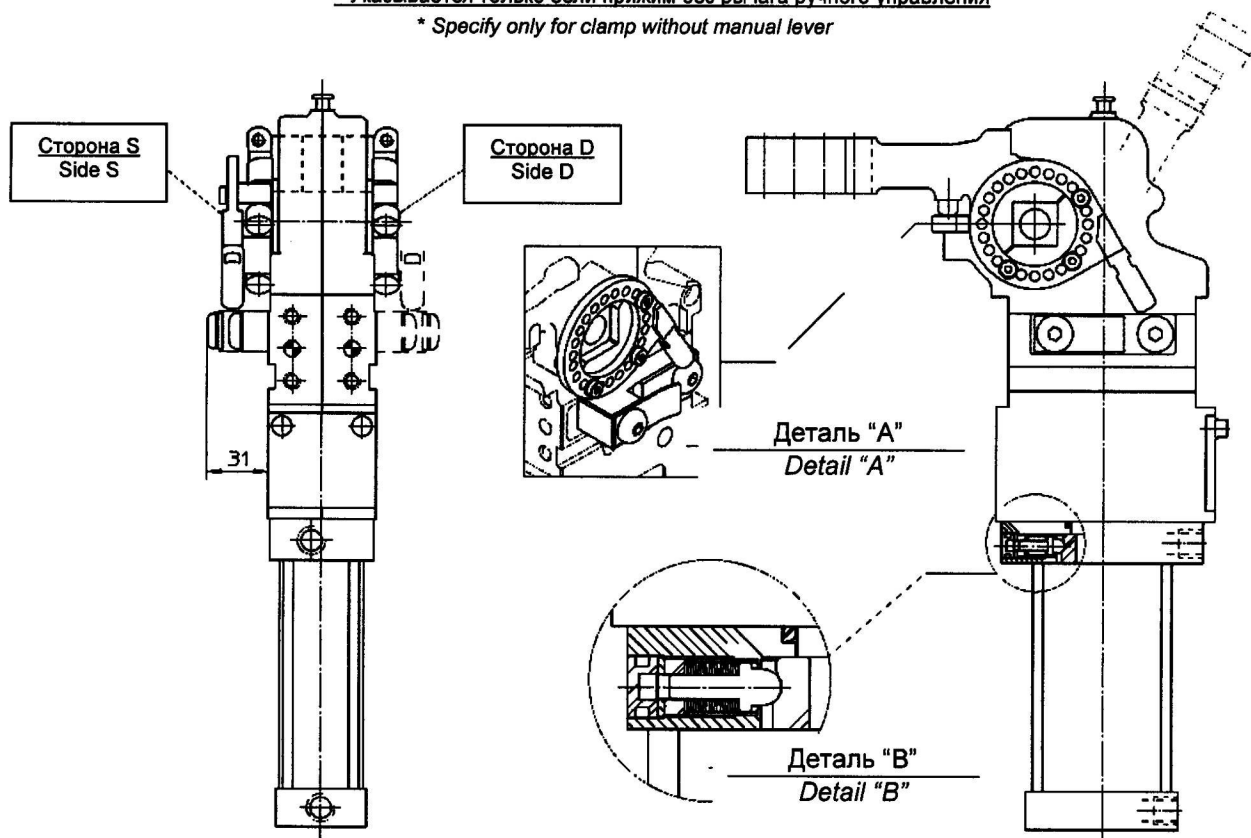
This device (detail "A") applied on the side of the clamp ensure, during the lever opening and when there isn't air in the pneumatic circuit, that the applied clamping block doesn't fall due to inertia. (NOTE: Not exceed the max. load torques applicable to the lever).

Ordering example:



\* Указывается только если прижим без рычага ручного управления

\* Specify only for clamp without manual lever



## - Предохранительное устройство для удержания рычага в положении зажима

Рекомендуется использовать это приспособление (рис. "В") при временном отключении от пневматической сети во время работы и в случае возникновения вибраций.

## - Safety assembly to keep the lever in the clamping position

It's advised to use this accessory (detail "B") when momentarily disconnecting from the pneumatic circuit during handling and in case of vibrations.

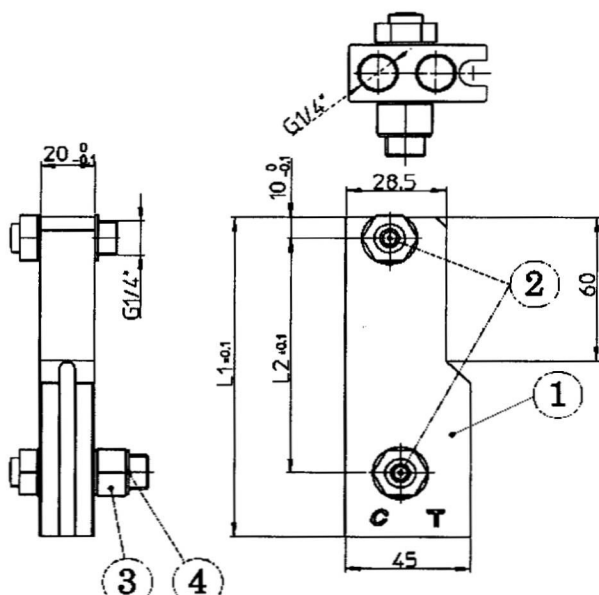
CPR50 код 05841/AS

CRP63 код 05842/AS

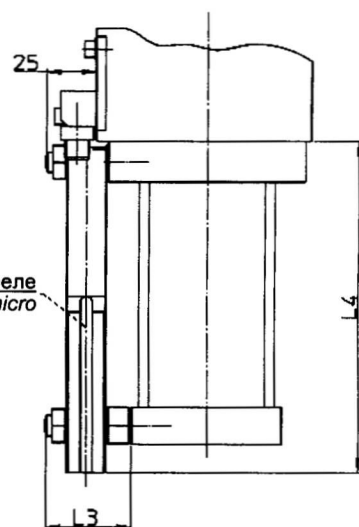
## ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ПРИСПОСОБЛЕНИЯ ACCESSORIES

- *Распределители  
для нижних соединений*

- *Distributors  
for inferior connections*

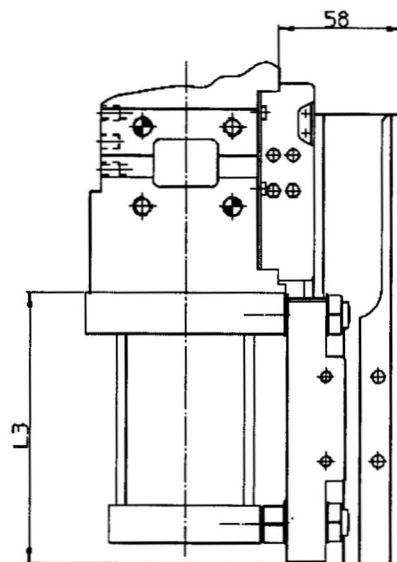
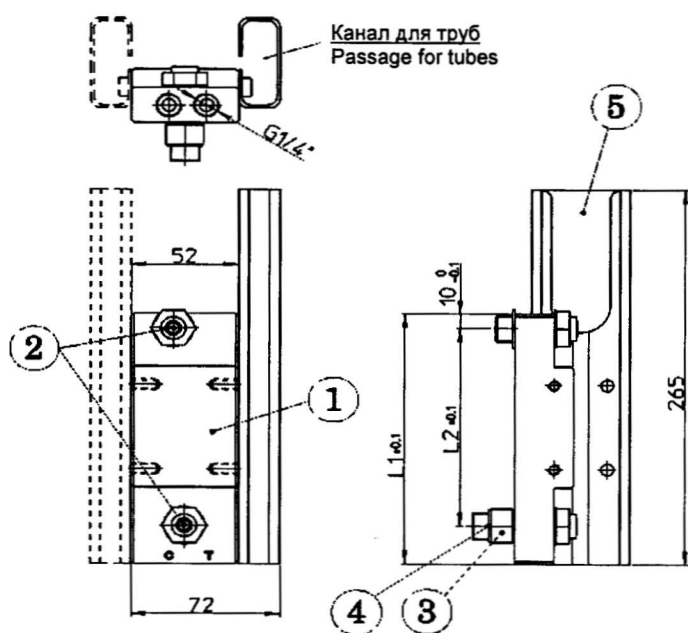


Канал кабеля микрореле  
Passage for cable of micro



**Примечание:** только для прижимов с индуктивным датчиком.  
**NOTE:** only for clamps with inductive sensor.

Тип Type	Код Code	L1	L2	L3	L4	Фланец 1 Brett	Регулятор расх. 2 Flow regulators	Соединение 3 Connection	Шайба 4 Washer
Распределитель для CPR50 Distributor for CPR50	06227/C	165	134,5	41	166	06227	2/024	05670	2/025
Распределитель для CPR63 Distributor for CPR63	06228/C	170	137	29,5	171	06228		-----	-----



**Примечание:** только для прижимов с индуктивным датчиком.  
**NOTE:** only for clamps with pneumatic sensor.

Тип Type	Код Code	L1	L2	L3	Фланец 1 Brett	Регулятор расх. 2 Flow regulators	Соединение 3 Connection	Шайба 4 Washer	Защ. планка 5 Protection
Распределитель для CPR50 Distributor for CPR50	06153/C	165	134,5	166	06153	2/024	05670	2/025	06263
Распределитель для CPR63 Distributor for CPR63	061566/C	170	137	171	06156		-----	-----	

## ЗАКЛЮЧЕНИЕ CONCLUSIONS

---

Продукция в каталоге является стандартной.  
Любой запрос на специальное применение анализируется нашим техническим и коммерческим отделом/

Мы оставляем за собой право дополнять или изменять сведения данного каталога без предварительного уведомления.

---

The products in the catalogue are standard ones.  
Any request for special application shall be evaluated by our technical / commercial service.

**WE RESERVE THE RIGHT TO INTEGRATE OR MODIFY THIS CATALOG WITHOUT NOTICE.**

**THE COMPLETE DOCUMENTATION BELONGS TO VEP AUTOMATION AND ANY KIND OF REPRODUCTION IS FORBIDDEN.**

Официальный представитель VEP Automation в России:  
ООО «Инструмснаб»  
РФ, 445047, Самарская обл., г. Тольятти, ул. Тополиная, дом 9, а/я 4531  
тел./факс: (8482) 68-14-52, 68-14-24, 68-14-73  
Web: [www.instrumsnab.ru](http://www.instrumsnab.ru), E-mail: [office@instrumsnab.ru](mailto:office@instrumsnab.ru)