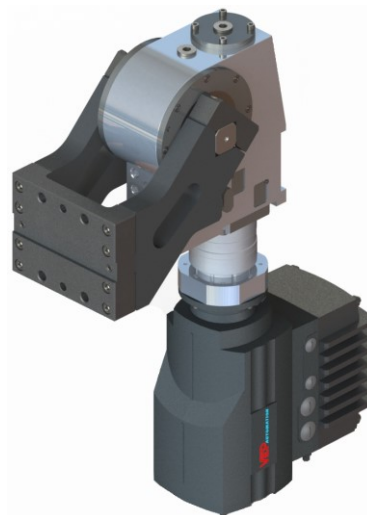


Basculante eléctrico GRE Electric swivel unit GRE

Principales características:

- Motor eléctrico: 400V con Encoder -SEW / -Lenze / -AMK (según especificaciones OEM)
- Sistema de tornillo sinfín;
- Ángulo de apertura variable: de 0° a 135°;
- Tiempo de ciclo 0° a 135° \diamond 4 seg.;
- Par máximo carga: 500Nm;
- Momento de retención: 2000 Nm;
- Freno integrado en el motor eléctrico (accesorio);
- Movimiento programable con paradas intermedias;
- Intercambiable con la versión neumática



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° \rightarrow 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](#)

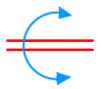


[Index](#)

Indice.

Index.

Página Page	Descripción Description	
1	Principales características / Main characteristics	
2	Código de orden / Ordering example	
3	Página de dimensiones Dimensional page	GRE – V – S1 – Z3
4		GRE – O – S1 – Z3
5		GRE – V/LS – S1 – Z3
6		GRE – O/LS – S1 – Z3
7	Orientación	
8	Diagramas / Diagrams	
9	Posición del motor eléctrico Electric motor position	
10 - 11	Piezas de repuesto / Spare parts	
11	Notas / Notes	



Código de orden Ordering example

GRE - V - S1 - Z 3

GRE
Basculante eléctrico
electric swivel unit



Tipo de Brazo
(ver páginas de dimensiones):
Swivel arm type
(see dimensional pages):

O: brazo horizontal
horizontal arm

V: brazo vertical
vertical arm

O/LS: brazo horizontal simétrico
symmetric horizontal arm

V/LS: brazo vertical simétrico
symmetric vertical arm

Angulo de apertura
Opening angle

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

Motor eléctrico:
Electric motor:

X: sin motor
without motor

S1: Motor SEW tipo DRC2
SEW motor type DRC2

El motor S1 es el estándar
bajo pedido es posible suministrar
el dispositivo con otros tipos.
The **S1** motor is the standard one.
On request it is possible to supply
the device with other types.

Posición del motor eléctrico:
Position electric motor:



X: lado X (Izquierdo)
on the X side (left)



Y: lado Y (derecha)
on the Y side (right)



W: lado W (Frente)
on the W side (front)



Z: lado Z (Trasera)
on the Z side (rear)

Posición de los conectores:
Position connections:

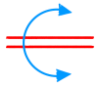
1: Izquierda
left

2: derecha
right

3: debajo
below

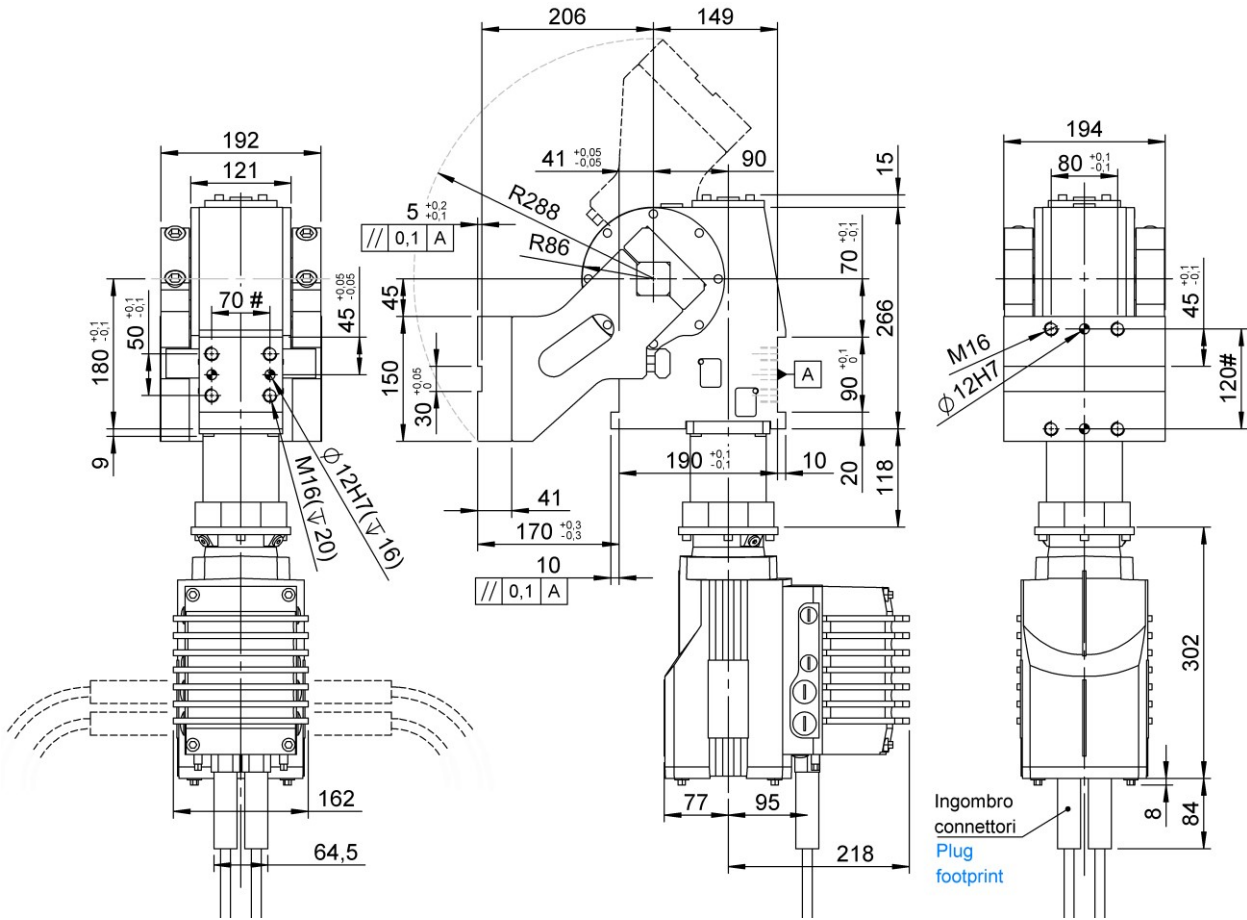


ATENCIÓN: Si no se indica, el equipo se entregará con la posición estándar motor/conexiones Z3.
ATTENTION: If not indicated, the unit will be provided with the standard motor/connections position **Z3**.



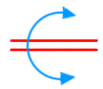
GRE – V – S1 – Z3

Basculante GRE, motor SEW DRC2, varios angulos, vertical estandar
Swivel unit GRE, SEW DRC2 motor, Vario Op. Angle, Std. Vertical



Tolerancias: orificios de barrenos: $\pm 0,02$ Los orificios roscados: $\pm 0,1$
#Tolerances: dowel holes: ± 0.02 | screw holes: ± 0.1

Motor electrico / Electric motor						
P. Supplier	Modelo Model	Torque max. Max. torque	RPM max.	Voltage Voltage	Potencia max. Max. power	Codigo de motor Drive code
		[Nm]	[rpm]	[V]	[Kw]	
SEW	DRC2	7,2	2000	400	1,5	DRC2-015-SNI-A-ACR/BY2C/IV/BW2
Freno de motor / Motor brake						
P. Supplier	Modelo Model	Trabajo freno de emergencia Work in emergency braking	Torque de frenado Braking torque	Tiempo respuesta Response time	Tiempo de Insercion	
		[KJ]	[Nm]	[ms]	[ms]	
SEW	BY2C	15KJ	7Nm	100ms	250ms	
Caracteristicas de Basculante / Swivel unit properties						
Tipo Type	Carga de torque max. Max. torque by load	Moment. retencion Holding moment	Peso Weight	Velocidad mov. Movement speed	Angulo de apertura Opening angle	
	[Nm]	[Nm]	[Kg]	[sec.]	[°]	
GRE-V-S1-X	500	2000	~61	3,5 0° → 135°	0° - 135°	



Orientacion

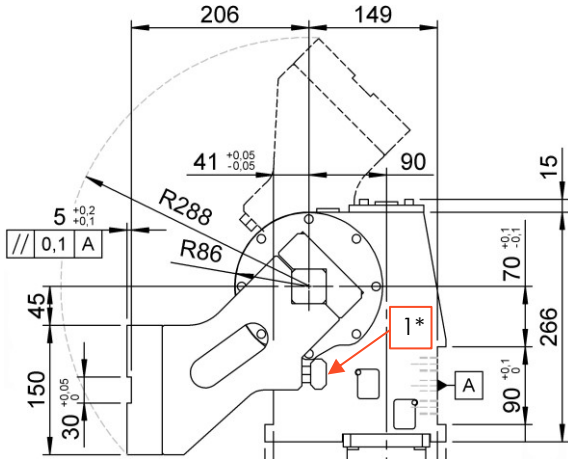
Homing.

Brazo vertical tipo GRE-V

Posición de trabajo (0°) = Posición de referencia [1*]

Type GRE-V vertical arm

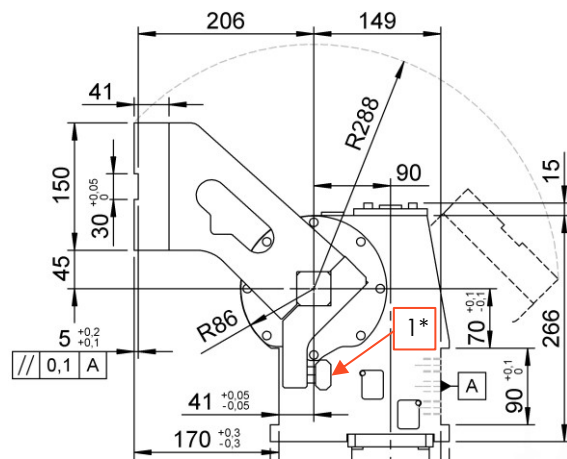
Working position (0°) = Reference position [1*]



Brazo vertical simétrica tipo GRE-V / LS

Posición de trabajo (0°) = Posición de referencia [1*]

Type GRE-V/LS symmetric vertical arm

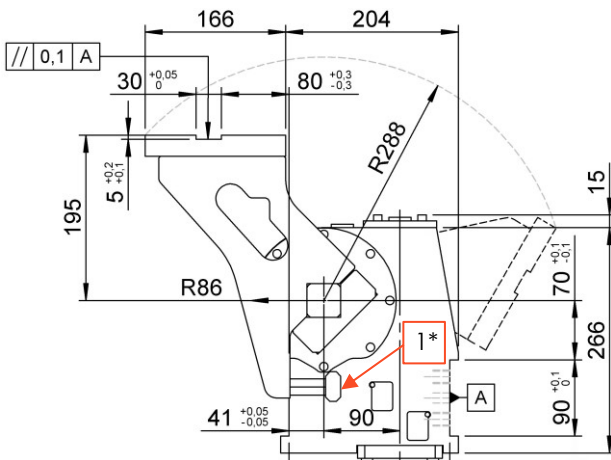


Brazo horizontal tipo GRE-O

Posición de trabajo (0°) = Posición de referencia [1*]

Type GRE-O horizontal arm

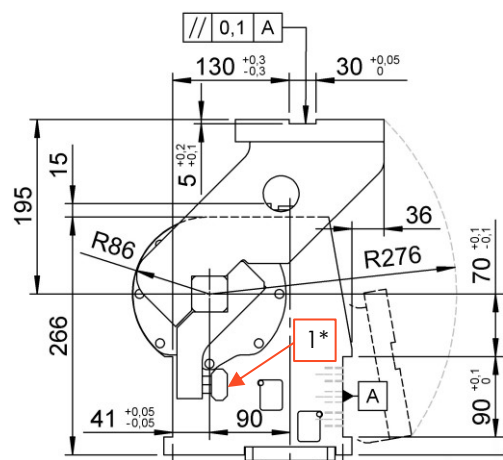
Working position (0°) = Reference position [1*]



Brazo horizontal simétrica tipo GRE-O / LS

Posición de trabajo (0°) = Posición de referencia [1*]

Type GRE-O/LS symmetric vertical arm



ATENCIÓN, el recorrido de referencia se realiza de la siguiente manera!

Paso 1: asegúrese de que la unidad giratoria esté en la posición abierta.

Fase 2: El recorrido de referencia (homing) se realiza desde la posición de apertura hasta la de cierre a una velocidad de rotación reducida. Habiendo llegado a su tope externo que coincide con la "posición de referencia 0°", reinicie la posición del codificador.

Paso 3: Realizar un ciclo completo y comprobar la correcta posición 0°.

Nota: ¡La búsqueda de referencia se puede realizar directamente en el Basculante!

ATTENTION, the homing is made as follows!

Step 1: Please make sure that the swivel unit 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!

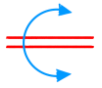
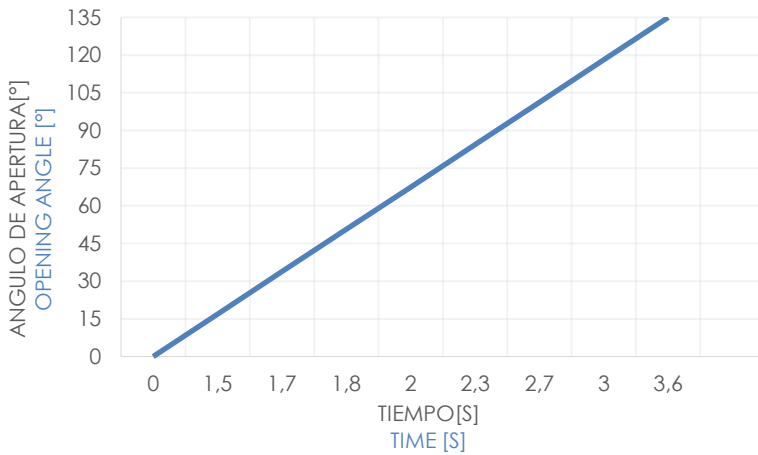


Diagrama de tiempo.

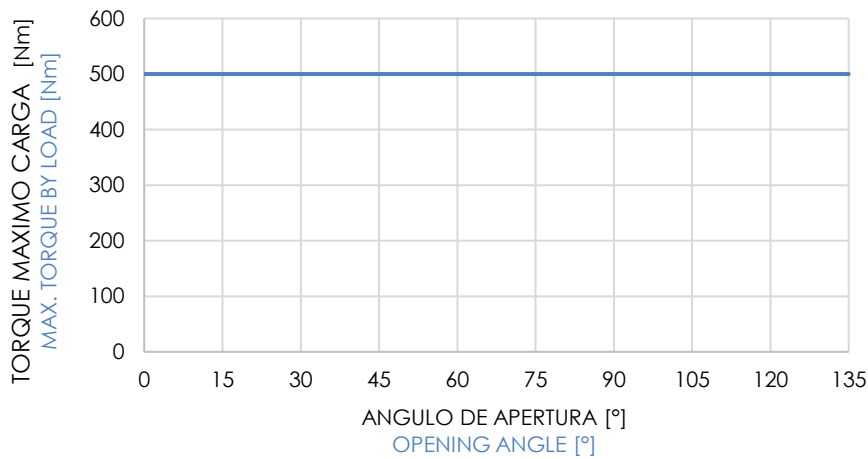
Time diagram.



Angulo apertura Opening angle	Tiempo 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

Diagrama de carga máx.

Max. load diagram



Tipo Type	Torque maximo por carga Max. torque by load	Momento retencion Holding moment	Peso Weight	Tiempo de movimiento Movement time	Angulo de 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°



Posición del motor eléctrico Electric motor position

Z3 Estado de entrega estandar.

Z3 Standard delivery status:

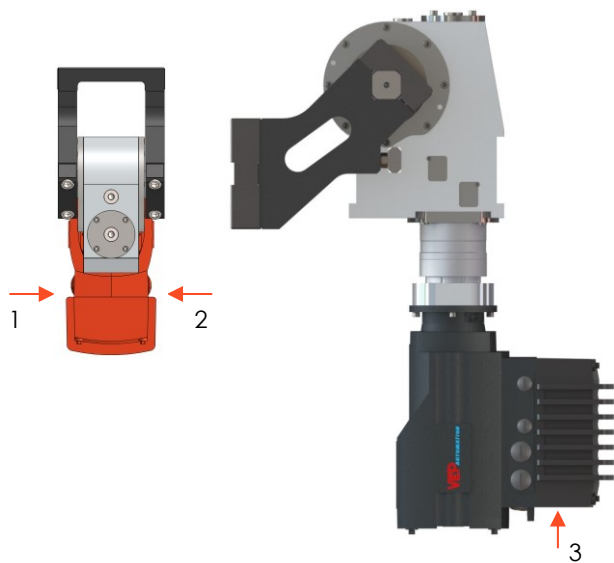
Z: Motor mirando hacia atrás

Los conectores se encuentran:

Motor points to the rear

the connections are located:

1 = izquierda / left, 2 = derecha / right, 3 = debajo / below



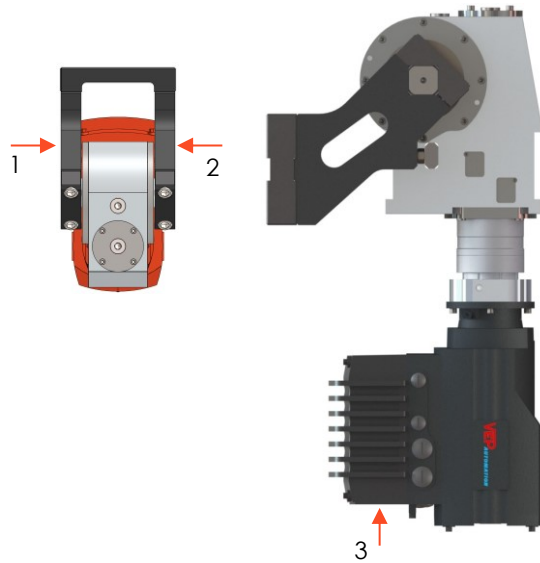
W: Motor mirando hacia el frente

Los conectores se encuentran:

Motor points to the front

the connections are located:

1 = izquierda / left, 2 = derecha / right, 3 = debajo / below



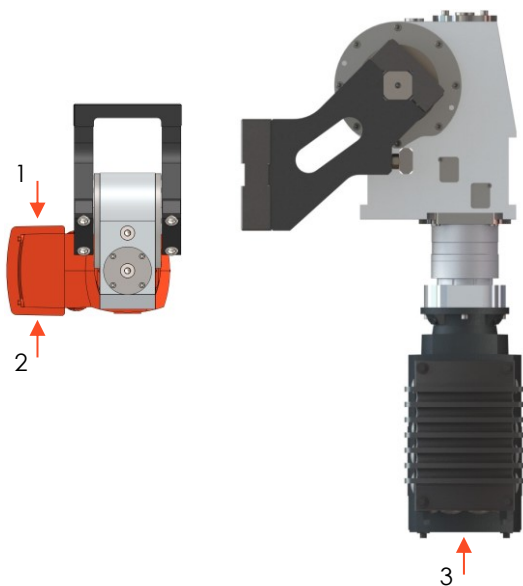
X: Motor hacia la izquierda

Los conectores se encuentran:

Motor points to the left

the connections are located:

1 = izquierda / left, 2 = derecha / right, 3 = debajo / below



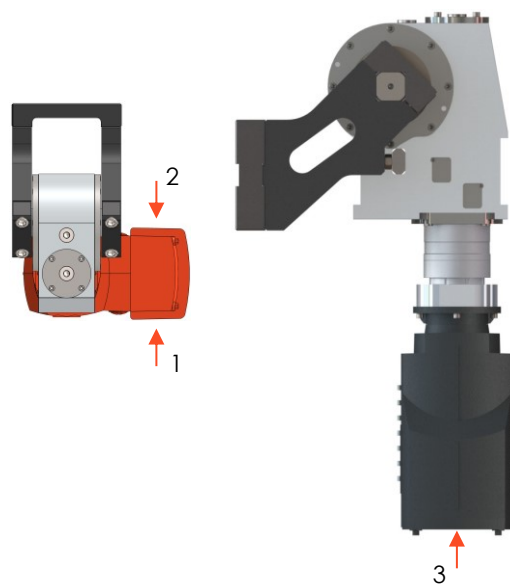
Y: Motor hacia la derecha

Los conectores se encuentran:

Motor points to the right

the connections are located:


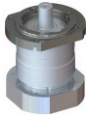
1 = izquierda / left, 2 = derecha / right, 3 = debajo / below




Piezas de Repuestos.
Spare parts.

# Kit	Imagen Picture	Descripción Description	Artículo Article
Conjunto Mecánico Mechanical unit		Conjunto Mecánico Mechanical unit	GRE-XX
Conjunto de brazo Arm assembly		Conjunto de brazo tipo V Arm assembly type V	SPEA-V
		Conjunto de brazo tipo V/LS Arm assembly type V/LS	SPEA-V/LS
		Conjunto de brazo tipo O Arm assembly type O	SPEA-O
		Conjunto de brazo tipo O/LS Arm assembly type O/LS	SPEA-O/LS
Unidad mecánica con brazo Mechanical unit with arms		Unidad mecánica con brazo tipo V Mechanical unit with arms type V	GRE-VX
		Unidad mecánica con brazo V/LS Mechanical unit with arms V/LS	GRE-V/LSX
		Unidad de mecánica con brazo tipo O Mechanical unit with arms type O	GRE-OX
		Unidad mecánica con brazo tipo O/LS Mechanical unit with arms type O/LS	GRE-O/LSX
Motor eléctrico + reductor Electric motor + gearbox		Motor eléctrico + reductor Electric motor + gearbox	3/485/C



<p>Motor Electrico Electric motor</p>		<p>Motor electrico Electric motor</p>	<p>3/478/C</p>
<p>Reductor Gearbox</p>		<p>Reductor Gearbox</p>	<p>3/479</p>

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

Este catálogo anula y reemplaza a los anteriores. Nos reservamos el derecho de hacer adiciones o cambios sin previo aviso. Los productos del catálogo son estándar; las solicitudes de aplicaciones especiales son evaluadas por el servicio técnico/comercial. Toda la documentación es propiedad de VEP Automation S.r.l. y sin autorización queda prohibida cualquier forma de reproducción.

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 S.A. de C.V

Av. Toluca 373 M Col. Olivar de los
Padres Del. Álvaro Obregón
01780 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 (P.R. China)
Tel : +86 512 6729 2226
Email: info@vepautomation.cn
Web: www.vepautomation.cn