



## Basculante neumático RP80.2 Pneumo-hydraulic swivel unit RP80.2

### Características principales:

- Flancos de aluminio
- Brazos de acero y parada de brazos externos
- 2 áreas de montaje (Frente y parte posterior)
- Cilindros neumáticos diámetro: 80 mm
- 2 amortiguadores neumáticos finales de carrera ajustables
- 4 puertos de alimentación (GAS)
- Nuevo interruptor de proximidad inductivo (conexión 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](#)



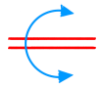
[3D Step](#)



[WEB](#)

### Índice. Index.

Página Page	Descripción Description
1	Características principales <a href="#">Main characteristics</a>
2	Ejemplo de pedido <a href="#">Ordering example</a>
3	RP80.2-V...
4	RP80.2-O...
5	RP80.2-V/LS
6	RP80.2-O/LS
7	Diagramas / Consumo de aire <a href="#">Diagrams / Air consumption</a>
8	Diagrama para sensor inductivo / <a href="#">Diagram for inductive sensor</a> Diagrama neumático / <a href="#">Pneumatic plan</a>
9-10	Piezas de repuesto / <a href="#">Spare parts</a>



## Ejemplo de pedido

### Ordering example

**RP80.2 - 45 - V - PX - I - G - Z**

**Tipo unidad giratoria y diámetro cilindro:**  
**Swivel unit type and cylinder bore:**

**RP80.2**  
Cilindro diámetro 80mm  
cylinder bore 80mm

**Tipo de sensor inductivo:**  
**Inductive sensor type:**

**I** = VEP con LED rojo (estándar)  
VEP with red LED (standard)

**P** = Pepperl+Fuchs con LED rojo  
Pepperl+Fuchs with red LED

**Ángulo de apertura de los brazos giratorios: \***  
**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°	---	

**Tipo de puertos de alimentación:**  
**Feeding ports type:**

**G** = puerto tipo G...\*  
ports type G...\*

**Tipo de brazos giratorios (ver páginas dimensionales):**  
**Type of swivel arms (see dimensional pages):**

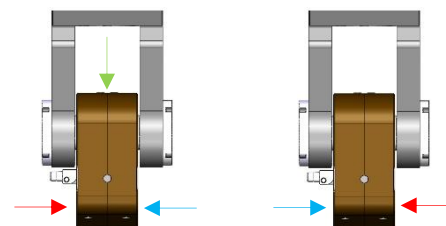
**V** = brazo vertical  
vertical arms

**O** = brazo horizontal  
horizontal arms

**V/LS** = brazo vertical simétrico  
Symmetric vertical arms

**O/LS** = brazo horizontal simétrico  
Symmetric horizontal arms

**Posición de los puertos de alimentación y ajuste del cojín:**  
**Feeding ports position and cushion adjustment:**



**W:** lado W (frente)  
on the W side (front)

**Z:** lado Z (posterior)  
on the Z side (rear)

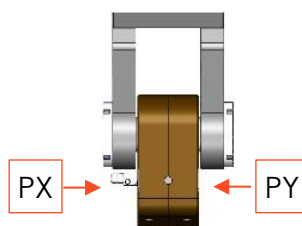
- posición del puerto de alimentación  
feeding port position
- puerto con posición de enchufe  
port with plug position
- ajuste del cojín  
cushion adjustment

**Posición del sensor inductivo**  
**Inductive sensor position**

**P0** = sin  
without

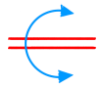
**PX** = lado X  
on the X side

**PY** = lado Y  
on the Y side



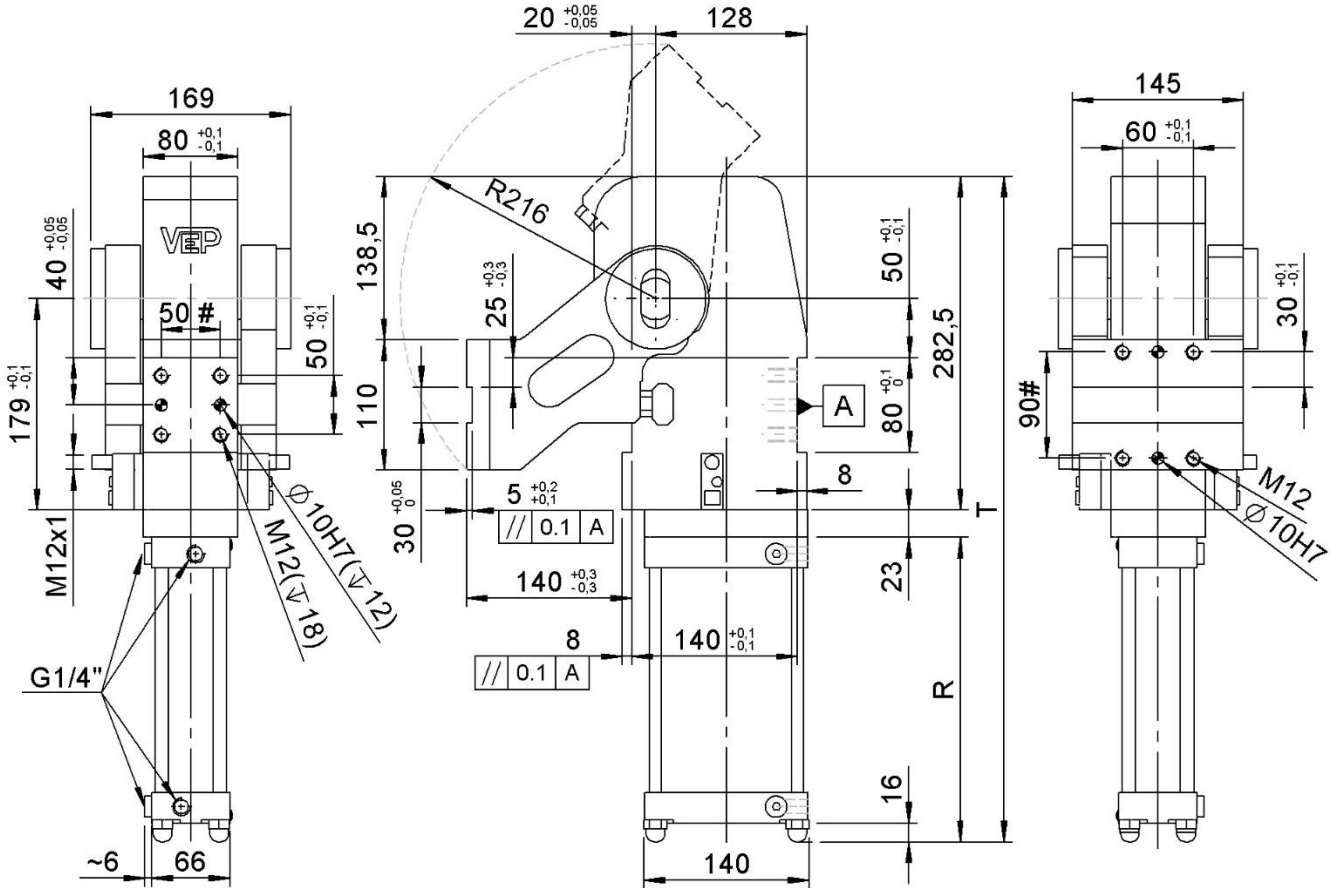
\* NOTA: es posible ordenar diferentes ángulos de aquellos adecuados a intervalos de 15.  
También es posible ordenar ángulos > 120° solo la aprobación previa de las aplicaciones por parte de nuestro servicio técnico.

\*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-V...

Unidad giratoria, D.80, brazo vertical estándar  
Swivel unit, D.80, Standard vertical arm



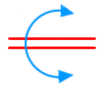
Tolerancias: barrenos  $\pm 0.02$ , orificios de tornillo  $\pm 0.1$

#Tolerances: dowel holes:  $\pm 0.02$  | screw holes:  $\pm 0.1$

Tipo Type	Diámetro del cilindro Cylinder bore	Ángulo de apertura Opening angle	R	T	Peso Weight	Consumo de aire (6 bar) Air consumption (6 bar)	Momento De retención Holding moment	Presión de trabajo 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		

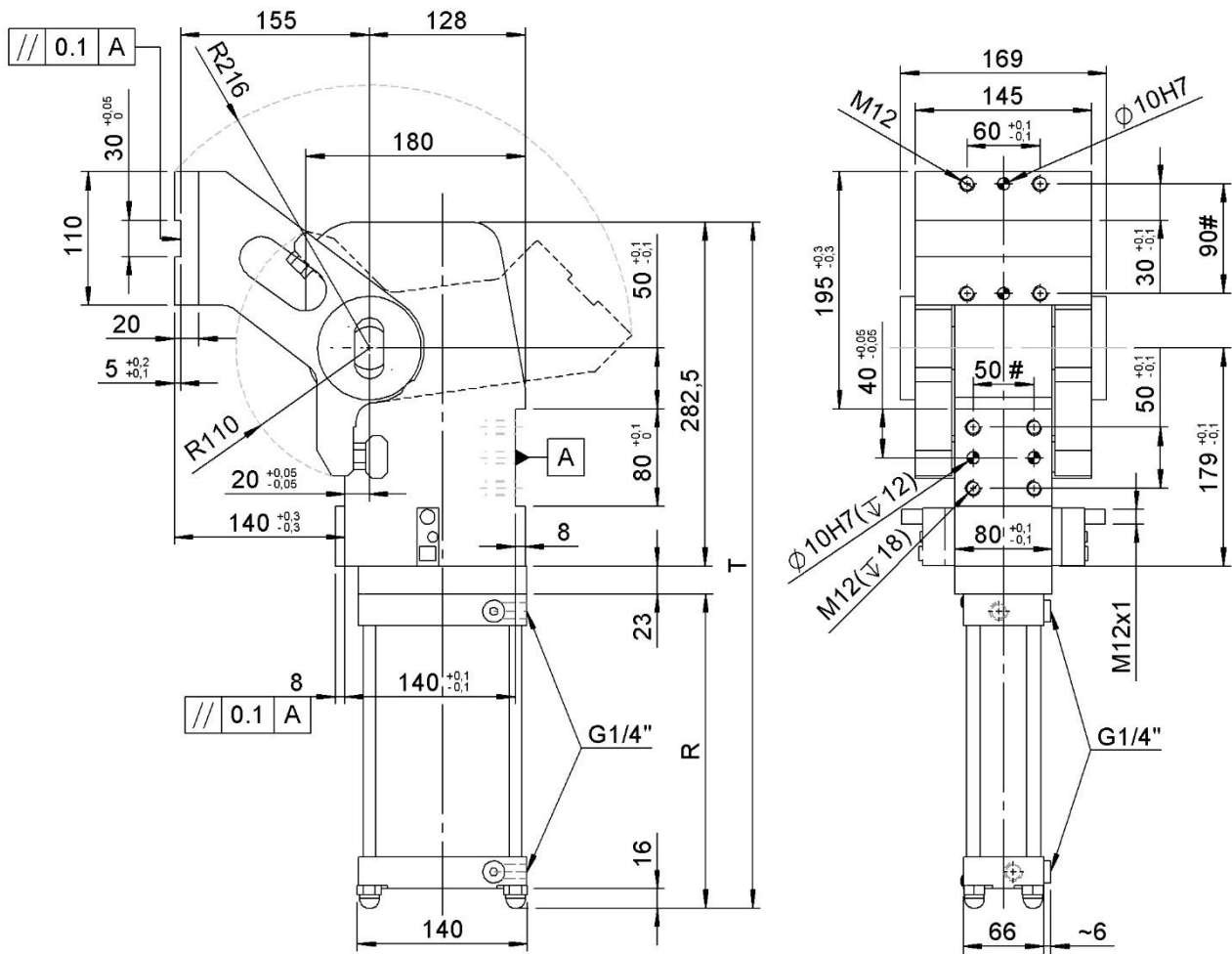
Esfuerzo máximo de torsión por carga (5 bar)  
Max. torque by load (5 bar)

Ángulo de apertura $\leq 90^\circ$ Opening angle $\leq 90^\circ$	<b>80 Nm</b>
Ángulo de apertura $> 90^\circ / \leq 120^\circ$ Opening angle $> 90^\circ / \leq 120^\circ$	<b>55 Nm</b>
Ángulo de apertura $> 120^\circ / \leq 135^\circ$ Opening angle $> 120^\circ / \leq 135^\circ$	<b>40 Nm</b>



## RP80.2-V/LS...

Unidad giratoria, D.80, brazo vertical simétrico estándar  
Swivel unit, D.80, Standard symmetric vertical arm



#Tolerancias: barrenos  $\pm 0.02$ , orificios de tornillo  $\pm 0.1$   
#Tolerances: dowel holes:  $\pm 0.02$  | screw holes:  $\pm 0.1$

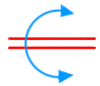
Tipo Type	Diámetro del cilindro Cylinder bore	Ángulo de apertura Opening angle	R	T	Peso Weight	Consumo de aire ((6 bar) Air consumption (6 bar)	Momento de retención Holding moment	Presión de trabajo Working pressure
	[ mm ]	[ ° ]	[ mm ]	[ mm ]	[ Kg ]	[ l ]	[ Nm ]	[ bar ]
RP80.2-45V/LS...	80	45°	197	510.5	~ 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		

Esfuerzo máximo de torsión por carga (5 bar)  
Max. torque by load (5 bar)

Ángulo de apertura  $\leq 90^\circ$   
Opening angle  $\leq 90^\circ$  **80 Nm**

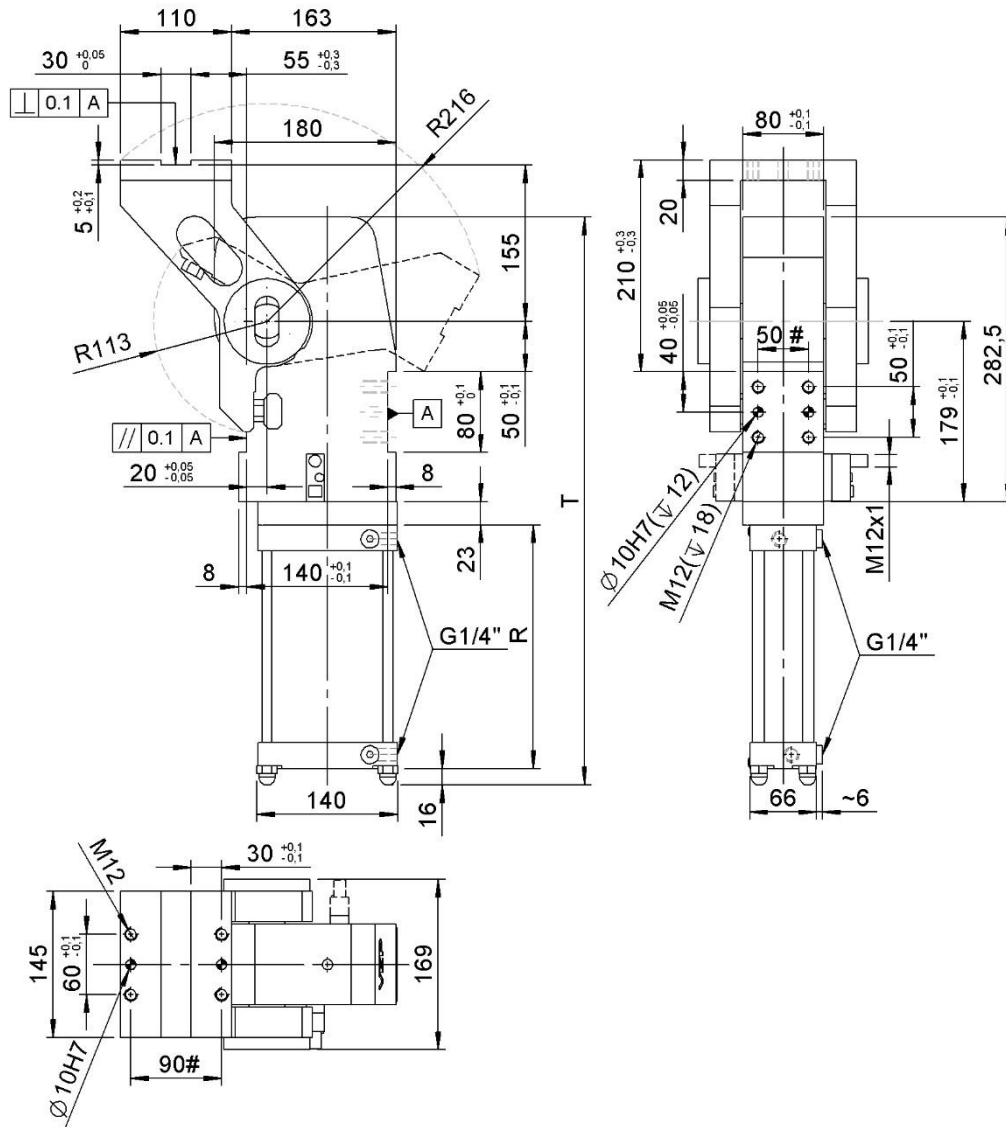
Ángulo de apertura  $> 90^\circ / \leq 120^\circ$   
Opening angle  $> 90^\circ / \leq 120^\circ$  **55 Nm**

Ángulo de apertura  $> 120^\circ / \leq 135^\circ$   
Opening angle  $> 120^\circ / \leq 135^\circ$  **40 Nm**



## RP80.2-O...

Unidad giratoria, D.80, brazo horizontal estándar  
Swivel unit, D.80, Standard horizontal arm



#Tolerancias: barrenos  $\pm 0.02$ , orificios de tornillo  $\pm 0.1$

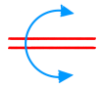
#Tolerances: dowel holes:  $\pm 0.02$  | screw holes:  $\pm 0.1$

Tipo Type	Diámetro del cilindro Cylinder bore	Ángulo de apertura Opening angle	R	T	Peso Weight	Consumo de aire (6 bar) Air consumption (6 bar)	Momento de retención Holding moment	Presión de trabajo 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		

Esfuerzo máximo de torsión por carga (5 bar)  
Max. torque by load (5 bar)

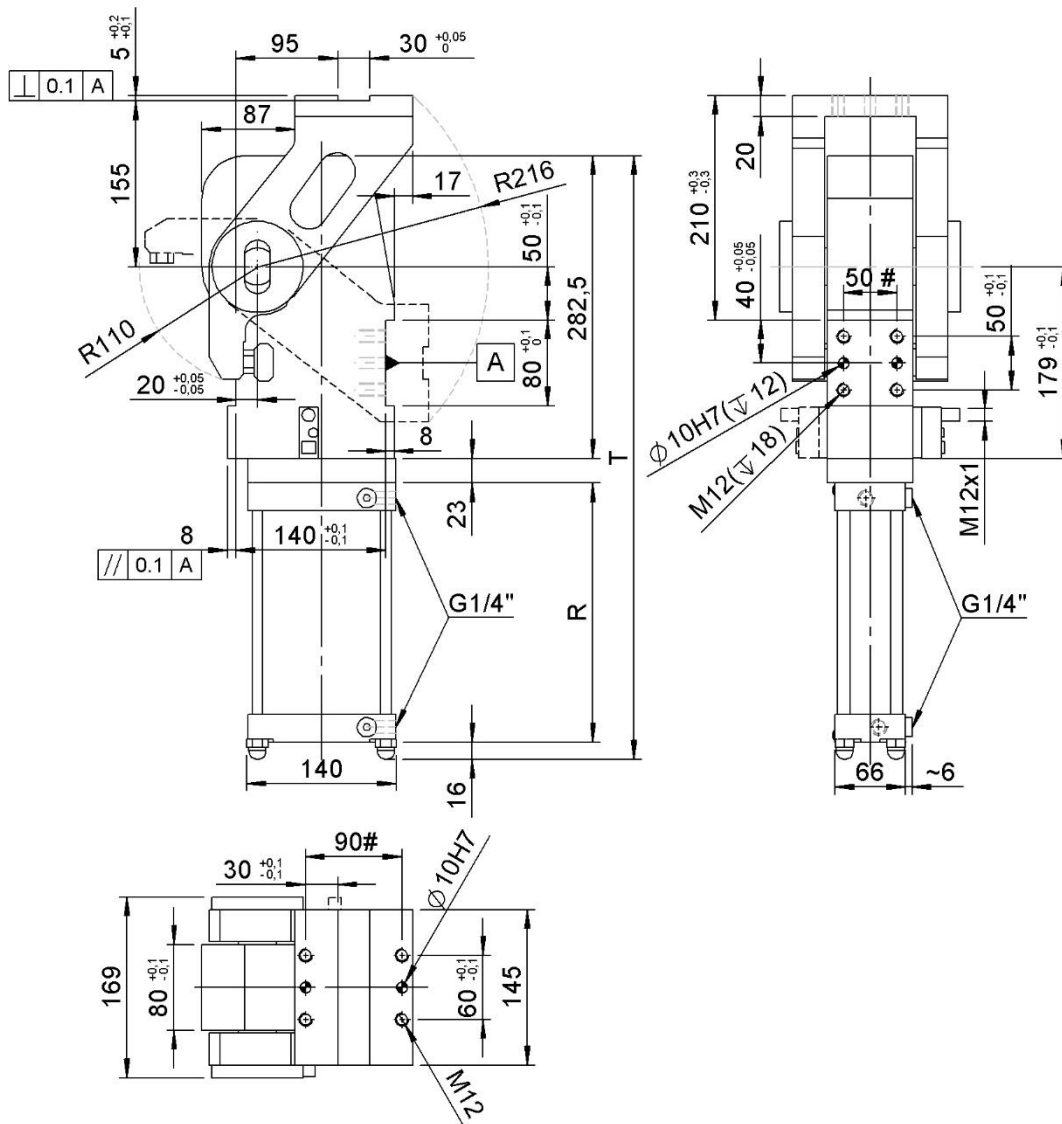
Ángulo de apertura  $\leq 90^\circ$   
Opening angle  $\leq 90^\circ$  **80 Nm**

Ángulo de apertura  $> 90^\circ / \leq 120^\circ$   
Opening angle  $> 90^\circ / \leq 120^\circ$  **55 Nm**



**RP80.2-O/LS...**

Unidad giratoria, D.80, brazo horizontal simétrico estándar  
Swivel unit, D.80, Standard symmetric horizontal arm



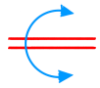
# Tolerancias: barrenos ± 0.02, orificios de tornillo ± 0.1  
#Tolerances: dowel holes: ±0.02 | screw holes: ±0.1

Tipo Type	Diámetro del cilindro Cylinder bore	Ángulo de apertura Opening angle	R	T	Peso Weight	Consumo de aire (6 bar) Air consumption (6 bar)	Momento de retención Holding moment	Presión de trabajo 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		

Esfuerzo máximo de torsión por carga (5 bar)  
Max. torque by load (5 bar)

Ángulo de apertura ≤ 90°  
Opening angle ≤ 90°

**80 Nm**

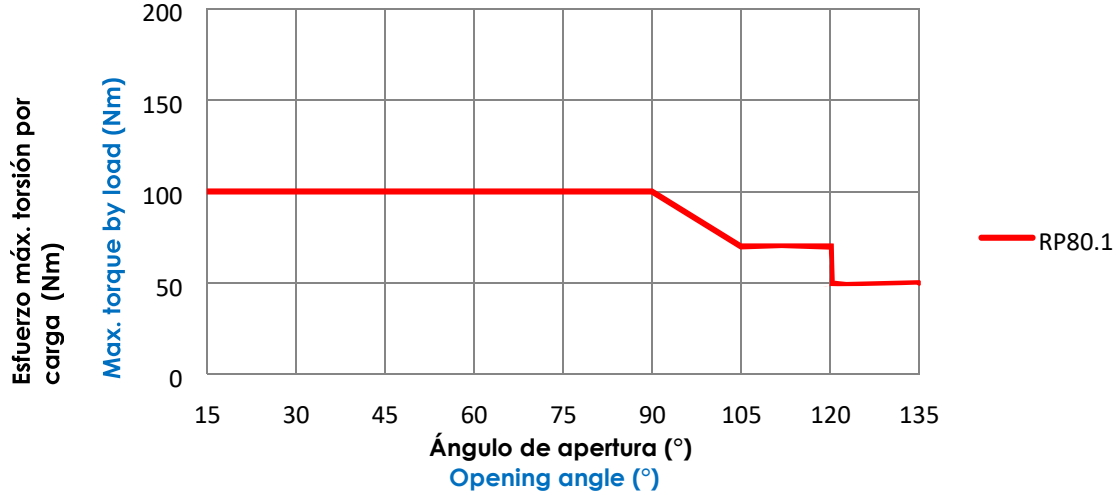


## Diagramas.

### Diagrams.

#### Diagramas de carga máxima. (6 bar)

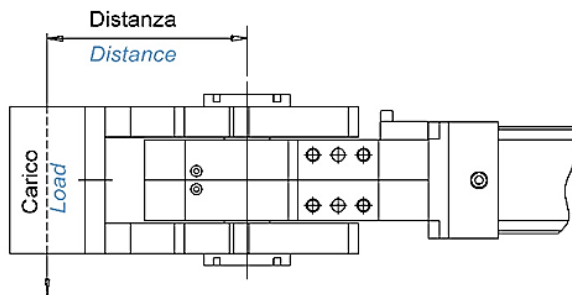
#### Diagrams of max. load. (6 bar)



Esfuerzo máximo de torsión por carga [Nm] Max. torque by load [Nm]								
Ángulo de apertura ≤ 90° Opening angle ≤ 90°			Ángulo de apertura > 90° / ≤ 120° Opening angle > 90° / ≤ 120°			Ángulo de apertura > 120° / ≤ 135° Angulo 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

#### Max. carga aplicable con unidad giratoria colocada en el lateral (6 bar)

#### Max. applicable load with swivel unit positioned on its side (6 bar)



Unidad giratoria colocada de lado

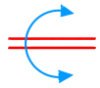
Swivel unit positioned on its side

Par máximo carga (Nm) Max. torque by load (Nm)	
	6 bar
RP80.2	80

## Consumo de aire

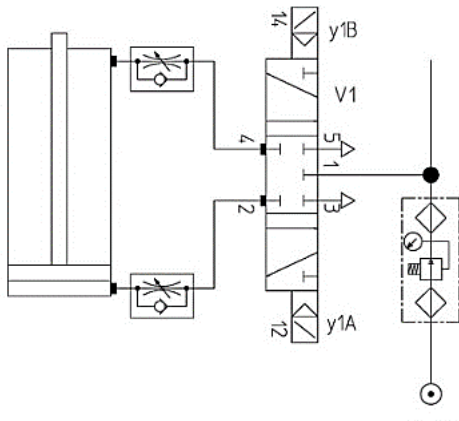
### Air consumption.

	Ángulo de apertura Opening angle	Consumo de aire Air consumption (5 bar)	Consumo de aire 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

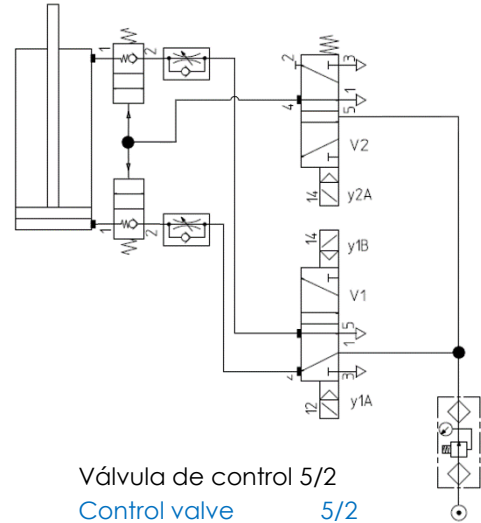


## Sistema neumático.

### Pneumatic system.



Válvula de control 5/3  
Control valve 5/3



Válvula de control 5/2  
Control valve 5/2

## Diagrama del sensor inductivo

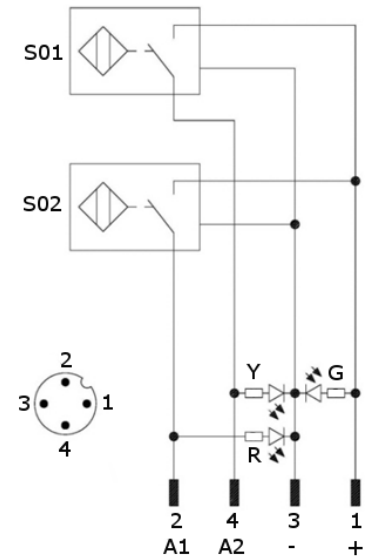
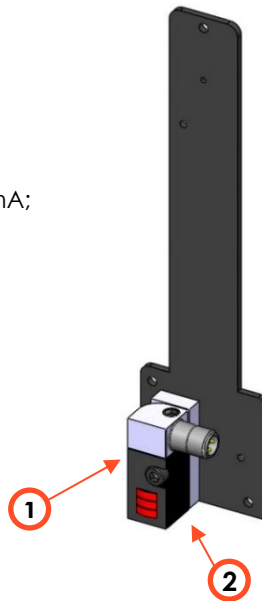
### Diagram for inductive sensor.

Datos técnicos (P+F):

- Tipo de salida: PNP;
- Voltaje de alimentación: 10-30 VDC;
- Corriente max. De conmutación: 200 mA;
- Consumo de corriente: < 20 mA;
- Caída de tensión: < 2 V
- Rango de 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 = señal de apertura  
S01 = opening signal  
S02 = señal de cierre  
S02 = closing signal

Y = LED amarillo / yellow LED  
G = LED verde / green LED  
R = LED rojo / red LED

1 = cable marrón / brown wire  
2 = cable negro / black wire  
3 = cable azul / blue wire  
4 = cable blanco / white wire

#### RP80.1

Tipo de sensor inductivo Inductive sensor type	Amplificador de poder Power amplifier 1	Satélite del sensor Sensor's satellite 2	Sensor inductivo completo Complete inductive sensor
Sensor Vep con LED rojo Vep sensor with red LED	3/472		RFSI – 1.2/L – ángulo de apertura RFSI – 1.2/L – opening angle

Sensor Pepperl + Fuchs con LED rojo Pepperl+Fuchs sensor with red LED	3/413	3/417	RFSI – 1.2/A – ángulo de apertura RFSI – 1.2/A – opening angle
--	-------	-------	---

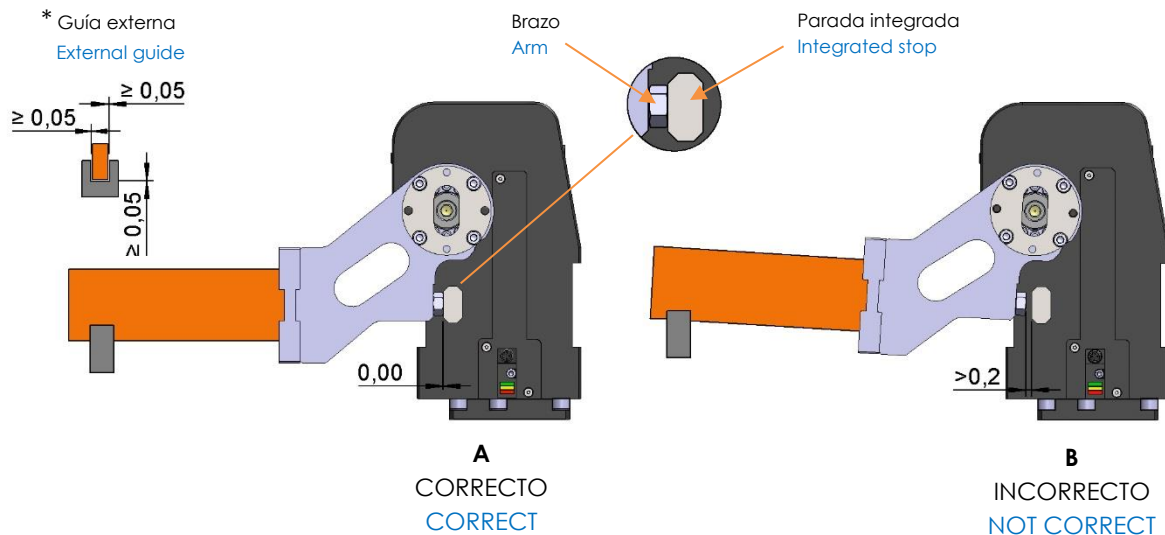
## Amortiguador, tope externo.

### Shock absorber, external stop guide.

Asegúrese de que la unidad giratoria realice la carrera completa hasta alcanzar la posición de cierre (0°). Cualquier interferencia con cuerpos externos puede causar daños graves al dispositivo y al equipo montado en él. *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.*

**No se recomienda el uso de topes externos y amortiguadores de choque porque pueden tener efectos negativos en la vida útil de la unidad.**

**The use of external stops and shock absorber is not recommended because they can have negative effects on the life of the unit.**



### USO CORRECTO (imagen A): CORRECT USE (picture A):

Se utiliza el tope integrado. La distancia entre el brazo y la parada integrada = 0.  
*The integrated stop is used. The distance between the arm and the integrated stop = 0.*

### USO INCORRECTO (imagen B): WRONG USE (picture B):

Se utilizan topes externos que no permiten alcanzar la posición 0°. (La distancia entre el brazo y el tope integrado es superior a 0,2 mm).

*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).*

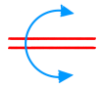
Si se utilizan guías externas, se deben garantizar los siguientes puntos:

- La unidad giratoria debe alcanzar completamente la posición cerrada.
- Deben mantenerse las medidas anteriores (\* guías externas)
- No deben usarse como topes externos

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


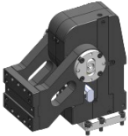

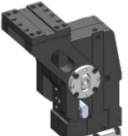

- The swivel unit must fully reach the closed position
- The above measures must be maintained (\* external guides)
- They must not be used as external stops

Si no se respetan los puntos indicados anteriormente, nos reservamos el derecho de anular la garantía. *If the points indicated above are not respected, we reserve the right to void the warranty.*


**Piezas de repuesto.**  
**Spare parts.**

# Kit	Imagen Picture	Descripción Description	Artículo Article
<b>Unidad mecánica</b> <b>Mechanical unit</b>		Central eléctrica mecánica para RP80.2 Powerplant mechanical RP80.2	<b>MP1.2</b>
<b>Interruptor de proximidad</b> <b>Proximity switch</b>		Interruptor de proximidad VEP Proximity switch VEP	<b>RFSI – 1.2/L - ...°</b>
		Interruptor de proximidad P+F para RP80.2 Proximity switch P+F for RP80.2	<b>RFSI – 1.2/A - ...°</b>
<b>Amplificador de poder</b> <b>Power amplifier</b>		Amplificador de poder LED rojo Power amplifier red LED	<b>3/413</b>
<b>Satélite del sensor</b> <b>Sensor's satellite</b>		Satélite del sensor Sensor's satellite	<b>3/417</b>
<b>Bloque de sujeción</b> <b>Clamping block</b>		Bloque de sujeción RP80.2 Clamping block RP80.2	<b>3/377</b>
<b>Conjunto de brazo</b> <b>Arm assembly</b>		Conjunto de brazo Tipo <b>V</b> para RP80.2 Arm assembly type <b>V</b> for RP80.2	<b>SPML-1V</b>
		Conjunto de brazo Tipo <b>V/LS</b> para RP80.2 Arm assembly type <b>V/LS</b> for RP80.2	<b>SPML-1V/LS</b>
		Conjunto de brazo Tipo <b>O</b> para RP80.2 Arm assembly type <b>O</b> for RP80.2	<b>SPML-1O</b>
		Conjunto de brazo Tipo <b>O/LS</b> para RP80.2 Arm assembly type <b>O/LS</b> for RP80.2	<b>SPML-1OLS</b>
<b>Kit de sellos</b> <b>Seals kit</b>		Kit de sellos de cilindro neumático RP80.2 Kit pneumatic cylinder seals RP80.2	<b>SCR-CIL80</b>
<b>Kit de ángulo de apertura</b> <b>Kit open angle</b>		Cilindro pneumático RP80.2 Pneumatic-Hydraulic unit RP80.2	<b>KRP80-...°</b>



<p><b>Cilindro neumático</b> <b>Pneumatic cylinder</b></p>		<p>Cilindro neumático RP80.2 Pneumatic-Hydraulic unit RP80.2</p> <p>GW o GZ = posición de alimentación puertos ver pag. 2 GW or GZ = feeding position ports see page 2</p>	<p><b>SPR-80-...°</b> <b>-GW (GZ)</b></p>
<p><b>Unidad mecánica con brazos y adaptador de cilindro</b> <b>Mechanical unit with arms and cylinder adapter</b></p>		<p>Unidad mecánica con brazos y adaptador de cilindro tipo <b>V</b> para RP80.2 Mechanical unit with arms and cylinder adapter type <b>V</b> for RP80.2</p>	<p><b>MP1.2-V-80</b></p>
		<p>Unidad mecánica con brazos y adaptador de cilindro tipo <b>V/LS</b> para RP80.2 Mechanical unit with arms and cylinder adapter type <b>V/LS</b> for RP80.2</p>	<p><b>MP1.2-V/LS-80</b></p>
		<p>Unidad mecánica con brazos y adaptador de cilindro tipo <b>O</b> para RP80.2 Mechanical unit with arms and cylinder adapter type <b>O</b> for RP80.2</p>	<p><b>MP1.2-O-80</b></p>
		<p>Unidad mecánica con brazos y adaptador de cilindro tipo <b>O/LS</b> para RP80.2 Mechanical unit with arms and cylinder adapter type <b>O/LS</b> for RP80.2</p>	<p><b>MP1.2-O/LS-80</b></p>

Este catálogo cancela y reemplaza a los anteriores. Nos reservamos el derecho de hacer adiciones o cambios sin previo aviso. Los productos en el catálogo son estándar; cualquier consulta de aplicaciones especiales es evaluada por el departamento técnico / de ventas. La documentación completa pertenece a VEP Automation S.r.l. y sin permiso está prohibido cualquier tipo 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](mailto:info@vepautomation.it)  
Web: [www.vepautomation.it](http://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](mailto:info@vepautomation.de)  
Web: [www.vepautomation.de](http://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](mailto:info@vepautomation.mx)  
Web: [www.vepautomation.mx](http://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](mailto:info@vepautomation.cn)  
Web: [www.vepautomation.cn](http://www.vepautomation.cn)