

Pneumatikgreifer mit DIN/ISO-Flansch Automation+Robotics – Pneumatic gripper with DIN/ISO flange



IHR KONTAKT
Andreas Neumann
Leiter Service

T +49 6266 8723-000
service@flt-automation.com





	Seite	Page	Page
Allgemeine und Technische Informationen General and Technical Information Informations générales et techniques	6–9		
Bestell-Code Ordering code Référence de commande	10		
2-Finger Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle	11–33		
	53.81.2		
	53.81.3		
	53.81.4		
	53.81.5		
	53.81.6		
3-Finger Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle	35–58		
	53.81.2		
	53.81.3		
	53.81.4		
	53.81.5		
	53.81.6		
2-Finger Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire	59–81		
	53.71.2		
	53.71.3		
	53.71.4		
	53.71.5		
	53.71.6		
Zubehör Accessories Accessoires	Greiferfinger Gripper fingers Doigts	Zentrierringe Plugwasher Bague de centrage	83–112
Schlauchloser Direktanschluss Hoseless direct connection Raccord direct sans tuyau	(Konstruktion) (Design) (Dessin)		114
Produktübersicht Productrange Vue du programme			116/117
Vertreterverzeichnis List of representatives Liste des représentants			118



Typen und Baugrößen

Für vielfältige Aufgabenstellungen stehen 3 unterschiedliche Greifertypen in je 5 Baugrößen zu Verfügung

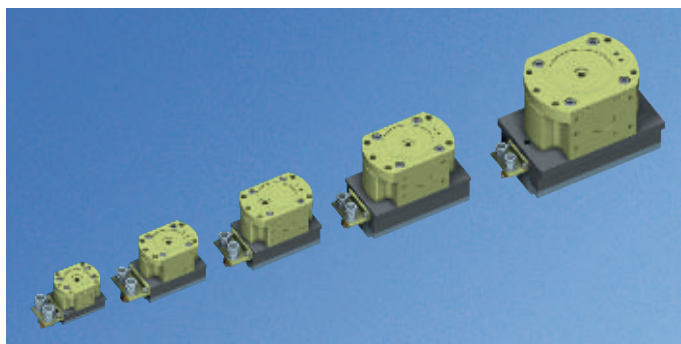
Models and sizes

Three different gripper models each in 5 sizes are available for a wide variety of applications

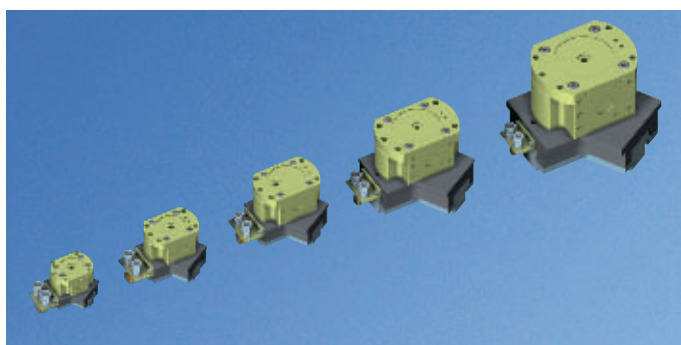
Modèles et tailles

3 modèles différents de pinces en 5 tailles chacune permettant de répondre à de nombreuses applications

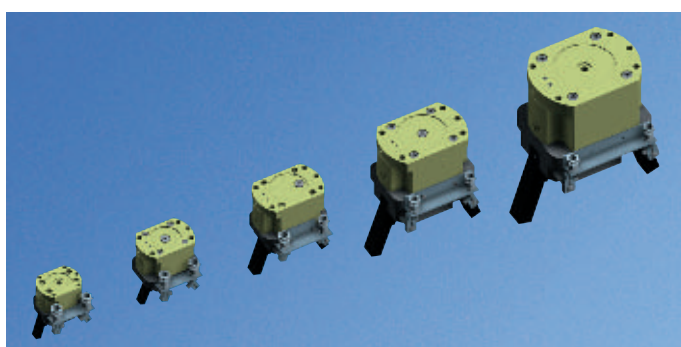
2-Finger Greifer, Parallelbewegung
2 finger gripper parallel movement
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



3-Finger Greifer, Parallelbewegung
3 finger gripper parallel movement
Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



2-Finger Greifer, Winkelbewegung
2 finger gripper swivel movement
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Ausführung

Kompakte Bauweise bei großen Öffnungshöhen oder -winkeln der Finger. Gleiche Grundgehäuse je Baugröße für Parallel- und Winkelgreifer

Adaption über erweiterten DIN/ISO Flansch

Direkte Adaption an Handhabungsgeräte, Portalroboter und Roboter Ausführung entsprechend der Baugrößen nach DIN EN ISO 9409-1

Sicherheitsfunktion

Über die eingebaute Feder ist unter Berücksichtigung der Grenzwerte im Falle eines Druckabfalls, je nach Auslegung, ein Halten der Werkstücke möglich

Qualität

Die Verwendung hochwertiger Materialien und Serienfertigung auf modernen NC-Maschinen bei permanenter Qualitätskontrolle, sowie Funktionsprüfung nach der Montage sichern einen hohen Qualitätsstandard

Lebensdauer

Die Greifer sind für eine hohe Lebensdauer im Mehrschichtbetrieb ausgelegt.

Version

Compact design for large opening strokes or angles of the fingers. Same basic housing in each size for parallel and angular grippers

Adaptation using extended DIN/ISO flange

Direct adaptation to handling equipment, gantry robots and robots Design corresponding to sizes in accordance with DIN EN ISO 9409-1

Safety function

Using the built-in spring, holding of the workpieces is possible, with due consideration of the limit values, in the case of a pressure drop, depending on the design

Quality

The use of high-grade materials and series production on the latest NC machinery with continuous quality checking, and function checking after assembly, ensure a high quality standard

Service life

The grippers are designed for long service life in multi-shift operation.

Réalisation

Construction compacte avec importants angles ou courses d'ouverture des doigts. Même corps de base pour pince parallèle et pince angulaire pour chaque taille

Adaptation par bride DIN/ISO élargie

Adaptation directe sur les manipulateurs, les robots – portique et les robots
Réalisation suivant DIN EN ISO 9409-1 conformément aux tailles

Fonction de sécurité

Selon le type de réalisation et compte tenu des valeurs seuils en cas de chute de pression, il est possible de maintenir les pièces au moyen du ressort intégré

Qualité

Le recours à des matériaux de haute qualité et la fabrication en série sur des machines modernes à CN avec contrôle continu de la qualité et contrôle de fonctionnement après le montage garantissent un standard de qualité élevé

Durée de vie

Les pinces sont prévues pour une durée de vie élevée sur la base d'un fonctionnement quotidien à plusieurs équipes de travail.



Merkmale der Parallel- und Winkelgreifer Features of gripper parallel and swivel movement Caractéristiques des pinces parallèles et angulaires

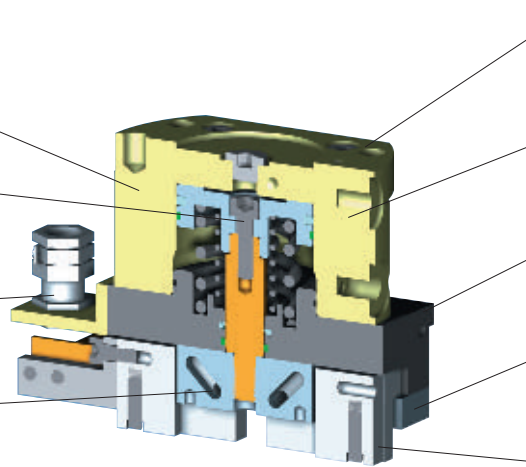
2- oder 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 or 3 finger gripper parallel movement Pinces à 2 ou 3 doigts à mouvement parallèle

Gehäuse aus Aluminium mit Seitenbefestigung
Housing made of aluminium with lateral attachment
Corps en aluminium avec fixation latérale

Kolben mit Feder zur Greifkraftsicherung
Piston with spring to assure gripping force
Piston avec ressort comme sécurité de la force de préhension

Endschalterhalter und Nocken
Limit switch holder and cams
Support détecteurs de fin de course et ergot

Kulisse aus Stahl für Parallelbewegung
Steel link for parallel movement
Coulisse en acier pour mouvement parallèle



Erweiterter DIN/ISO Flansch
Extended DIN / ISO flange
Bride DIN/ISO élargie

Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlose Installation
Compressed air connections for size 3 and above also for hoseless installation
Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour installation sans tuyau également

Führungsgehäuse aus hartcoatiertem Aluminium
Guide housing of hard-coated aluminium
Boîtier de guidage en aluminium à revêtement trempé

Gehärtete Führungsleisten
Hardened guide strips
Rails de guidage en métal trempé

Grundbacke aus Stahl mit Quernut alternativ mit Verzahnung
Basic jaw of steel with transverse groove, alternatively with toothing
Mâchoire de base en acier avec rainure transversale ou avec denture

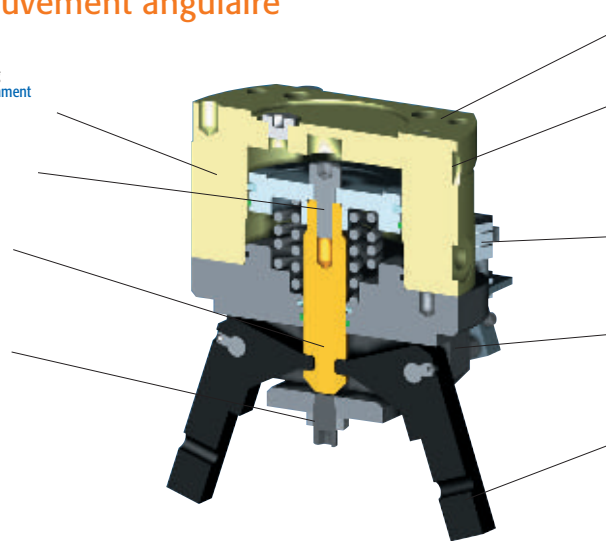
2-Finger-Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts mouvement angulaire

Gehäuse aus Aluminium mit Seitenbefestigung
Housing made of aluminium with lateral attachment
Corps en aluminium avec fixation latérale

Kolben mit Feder zur Greifkraftsicherung
Piston with spring to assure gripping force
Piston avec ressort comme sécurité de la force de préhension

Kulisse aus Stahl für Winkelbewegung
Steel link for angular movement
Coulisse pour mouvement angulaire

Öffnungswinkel Begrenzung
Opening angle limitation
Limitation de l'angle d'ouverture



Erweiterter DIN/ISO Flansch
Extended DIN / ISO flange
Bride DIN/ISO élargie

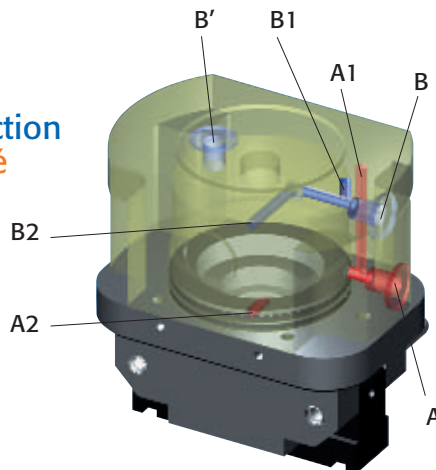
Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlose Installation
Compressed air connections for size 3 and above also for hoseless installation
Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour installation sans tuyau

Endschalterhalter und Nocken
Limit switch holder and cams
Support d'interrupteur de fin de course et ergot

Führungsgehäuse aus hartcoatiertem Aluminium
Guide housing of hard-coated aluminium
Boîtier de guidage en aluminium à revêtement trempé

Festfinger aus Stahl alternativ Grundbacke mit Quernut
Fixed finger of steel, alternatively with basic jaw with transverse groove
Doigt fixe en acier ou mâchoire de base avec rainure transversale

Druckluft-Anschluss Compressed air connection Raccord d'air comprimé



Betriebsdruck	Nominal	6,0 bar
	Minimal	4,5 bar
Standard Anschluss	A	Greifer schließen
	B, B'	Greifer öffnen

Schlauchlose Direktanschlüsse
A1 und B1 im erweiterten DIN/ISO Flansch
A2 und B2 in der seitlichen Befestigungsfläche

Working pressure	Nominal	6.0 bar
	Minimum	4.5 bar
Standard connection	A	Close gripper
	B, B'	Open gripper

Hoseless direct connections
A1 and B1 in extended DIN/ISO flange
A2 and B2 in the lateral fastening surface

Pression de service	nominale	6,0 bar
	minimale	4,5 bar
Raccord standard	A	fermeture de la pince
	B, B'	ouverture de la pince

Raccords directs sans tuyau
A1 et B1 sur la bride DIN/ISO élargie
A2 et B2 sur la surface de fixation latérale

2-17810-2002-1 ©
siehe Seite 114
see page 114
voir page 114



Baugrößen Sizes Tailles	2	3	4	5	6
-------------------------------	---	---	---	---	---

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
2 finger gripper parallel movement
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt	6 mm	8 mm	10 mm	16 mm	20 mm
Max. Greifkraft bei 6 bar + Feder Max. gripping force with 6 bars and spring Force de préhension max. à 6 bar et ressort	650 N	1320 N	2310 N	3600 N	7200 N
Min. Greifkraft mit Feder Min. gripping force with spring Force de préhension min. avec ressort	220 N	410 N	730 N	1200 N	2115 N
Max. Teilgewicht im Formschluß Max. part weight in form closure gripping Poids max. de la pièce avec serrage de forme	5 kg	10 kg	20 kg	33 kg	56 kg
Max. Teilgewicht im Kraftschluß Max. part weight in force depend gripping Poids max. de la pièce avec serrage par adhérence	2,3 kg	4,6 kg	8,5 kg	15,6 kg	27,8 kg

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung
3 finger gripper parallel movement
Pince à 3 doigts à mouvement parallèle

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt	6 mm	8 mm	10 mm	16 mm	20 mm
Max. Greifkraft bei 6 bar + Feder Max. gripping force with 6 bars and spring Force de préhension max. à 6 bar et ressort	650 N	1320 N	2310 N	3600 N	7200 N
Min. Greifkraft mit Feder Min. gripping force with spring Force de préhension min. avec ressort	220 N	410 N	730 N	1200 N	2115 N
Max. Teilgewicht im Formschluß Max. part weight in form closure gripping Poids max. de la pièce avec serrage de forme	5 kg	10 kg	20 kg	33 kg	56 kg
Max. Teilgewicht im Kraftschluß Max. part weight in force depend gripping Poids max. de la pièce avec serrage par adhérence	2,3 kg	4,6 kg	8,5 kg	15,6 kg	27,8 kg

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
2 finger gripper swivel movement
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire

Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt	15°	17°	18°	19°	17°
Max. Greifkraft bei 6 bar + Feder Max. gripping force with 6 bars and spring Force de préhension max. à 6 bar et ressort	650 N	1320 N	2310 N	3600 N	7200 N
Min. Greifkraft mit Feder Min. gripping force with spring Force de préhension min. avec ressort	220 N	410 N	730 N	1200 N	2115 N
Max. Teilgewicht im Formschluß Max. part weight in form closure gripping Poids max. de la pièce avec serrage de forme	5 kg	10 kg	20 kg	33 kg	56 kg
Max. Teilgewicht im Kraftschluß Max. part weight in force depend gripping Poids max. de la pièce avec serrage par adhérence	2,2 kg	4,5 kg	8,6 kg	17,1 kg	32,0 kg



Typenübersicht
List of Models
Vue d'ensemble des modèles

Baugrößen
Sizes
Tailles

2

3

4

5

6

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
2 finger gripper parallel movement
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

Außen spannend External gripping À serrage extérieur					
Grundbacken mit Quernut Basic jaws with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.81.2.3006.501	53.81.3.3008.501	53.81.4.3010.501	53.81.5.3016.501	53.81.6.3020.501
Grundbacken mit Verzahnung Basic jaws with toothing Mâchoire de base avec denture	53.81.2.1006.501	53.81.3.1008.501	53.81.4.1010.501	53.81.5.1016.501	53.81.6.1020.501
Innen spannend Internal gripping À serrage intérieur					
Grundbacken mit Quernut Basic jaw with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.81.2.3006.601	53.81.3.3008.601	53.81.4.3010.601	53.81.5.3016.601	53.81.6.3020.601
Grundbacken mit Verzahnung Basic jaw with toothing Mâchoire de base avec denture	53.81.2.1006.601	53.81.3.1008.601	53.81.4.1010.601	53.81.5.1016.601	53.81.6.1020.601

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung
3 finger gripper parallel movement
Pince à 3 doigts à mouvement parallèle

Außen spannend External gripping À serrage extérieur					
Grundbacken mit Quernut Basic jaw with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.81.2.3006.531	53.81.3.3008.531	53.81.4.3010.531	53.81.5.3016.531	53.81.6.3020.531
Grundbacken mit Verzahnung Basic jaw with toothing Mâchoire de base avec denture	53.81.2.1006.531	53.81.3.1008.531	53.81.4.1010.531	53.81.5.1016.531	53.81.6.1020.531
Innen spannend Internal gripping À serrage intérieur					
Grundbacken mit Quernut Basic jaw with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.81.2.3006.631	53.81.3.3008.631	53.81.4.3010.631	53.81.5.3016.631	53.81.6.3020.631
Grundbacken mit Verzahnung Basic jaw with toothing Mâchoire de base avec denture	53.81.2.1006.631	53.81.3.1008.631	53.81.4.1010.631	53.81.5.1016.631	53.81.6.1020.631

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
2 finger gripper swivel movement
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire

Außen spannend External gripping À serrage extérieur					
Festfinger Fixed Finger Doigt fixes	53.71.2.2015.501	53.71.3.2017.501	53.71.4.2018.501	53.71.5.2019.501	53.71.6.2017.501
Grundbacken mit Quernut Basic jaw with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.71.2.3015.501	53.71.3.3017.501	53.71.4.3018.501	53.71.5.3019.501	53.71.6.3017.501

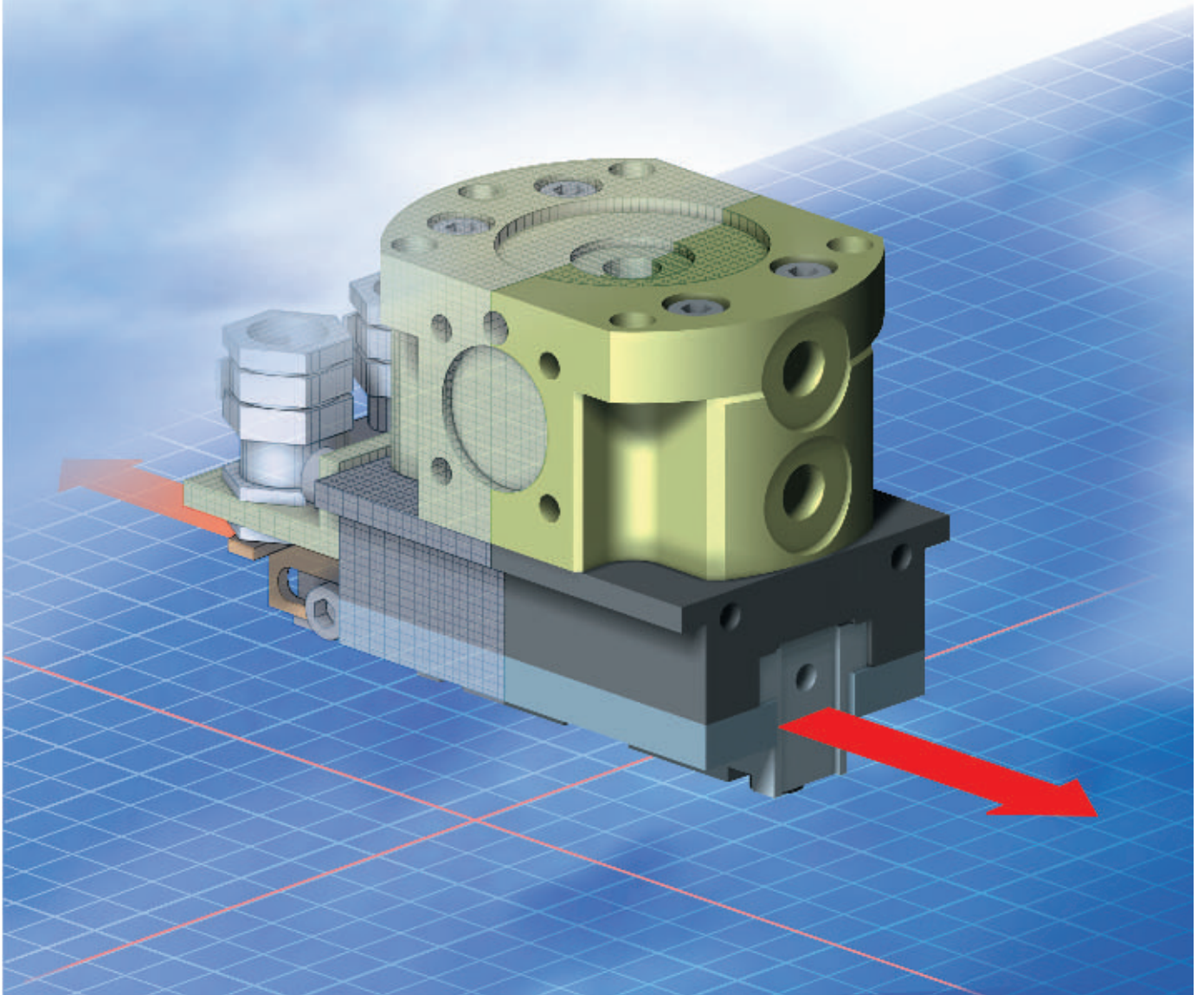


	Seite	Page	Page
Allgemeine und Technische Informationen General and Technical Information Informations générales et techniques	6–9		
Bestell-Code Ordering code Référence de commande	10		
2-Finger Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle	11–33		
	53.81.2		
	53.81.3		
	53.81.4		
	53.81.5		
	53.81.6		
3-Finger Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle	35–58		
	53.81.2		
	53.81.3		
	53.81.4		
	53.81.5		
	53.81.6		
2-Finger Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire	59–81		
	53.71.2		
	53.71.3		
	53.71.4		
	53.71.5		
	53.71.6		
Zubehör Greiferfinger Zentrierringe Accessories Gripper fingers Plugwasher Accessoires Doigts Bague de centrage	83–112		
Schlauchloser Direktanschluss (Konstruktion) Hoseless direkt connection (Design) Raccord direct sans tuyau (Dessin)	114		
Produktübersicht Productrange Vue du programme	116/117		
Vertreterverzeichnis List of representatives Liste des représentants	118/119		

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

+ + 2 finger gripper parallel movement

+ + Pince à 2 doigts à mouvement parallèle







Technische Beschreibung

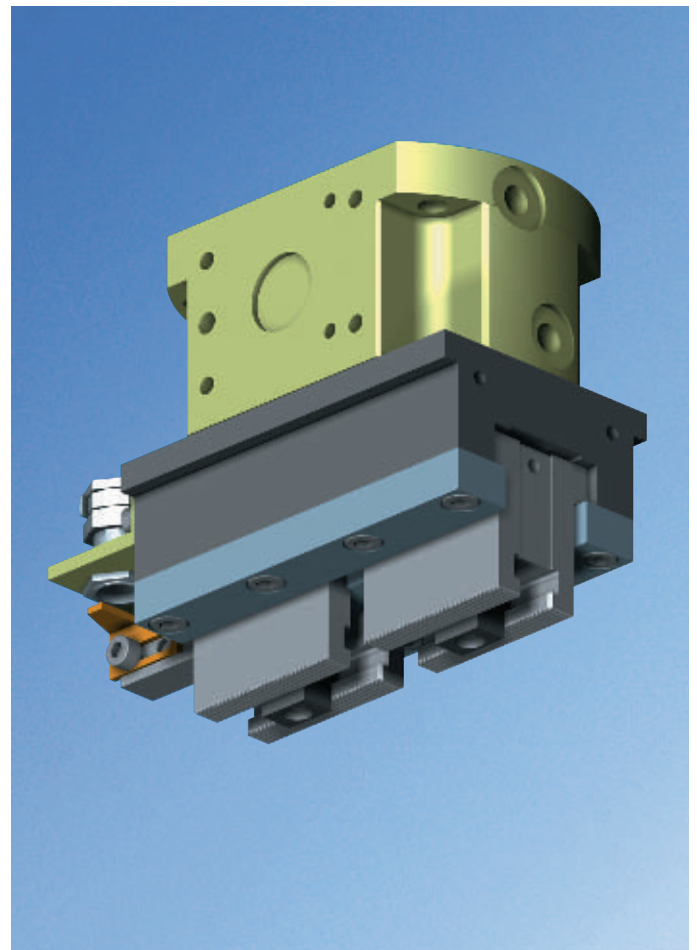
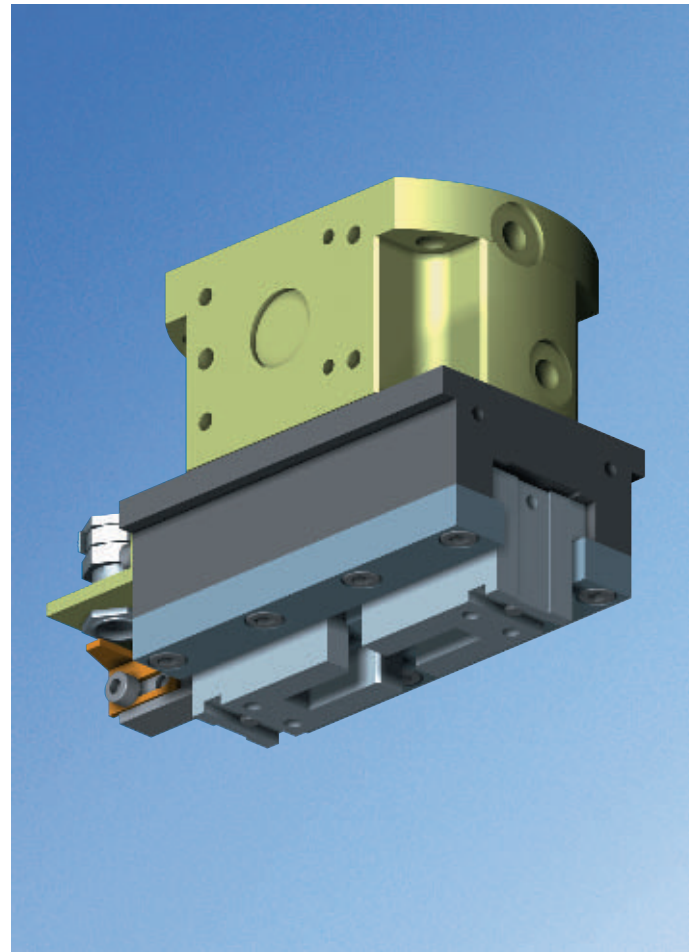
- Kolbengehäuse aus hochfestem Aluminium
- Erweiterter DIN / ISO Flansch zur direkten Montage an Roboter, Portalroboter und Handhabungsgeräte
- Seitliche Befestigungsmöglichkeit am Gehäuse
- Möglichkeit der Lagefixierung über Zentrierung und seitlicher Stiftbohrung
- In Spannrichtung federunterstützter Kolben
- Kulisse aus Stahl zum Umsetzen der Kolben- in die parallele Fingerbewegung
- Führungsgehäuse für die Backen aus hartcoatiertem Aluminium mit aufgesetzten gehärteten Führungsleisten
- Backen zur Fingermontage aus Stahl wahlweise mit Quernut oder Verzahnung
- Nocken zur Lageerkennung der Backen
- Halter für 2 Näherungsschalter (Ø 12 mm)
- Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlosen Anschluss
- Ausgelegt für wartungsarmen Betrieb
- Einfache Nachschmiermöglichkeit

Technical description

- Piston housing of high-strength aluminium
- Extended DIN / ISO flange for direct assembly on robots, gantry robots and handling equipment
- Lateral attachment option on housing
- Possibility of position fixing using centering ring and lateral pin hole
- Spring-assisted piston in clamping direction
- Steel link for converting the piston movement into the parallel finger movement
- Guide housing for the jaws of hard-coated aluminium with attached hardened guide strips
- Jaws for finger assembly of steel, optionally with transverse groove or toothing
- Cams for recognising the position of the jaws
- Holder for 2 proximity switches (dia. 12 mm)
- Air connections for size 3 and above also for hoseless connection
- Designed for low-maintenance operation
- Simple relubrication capability

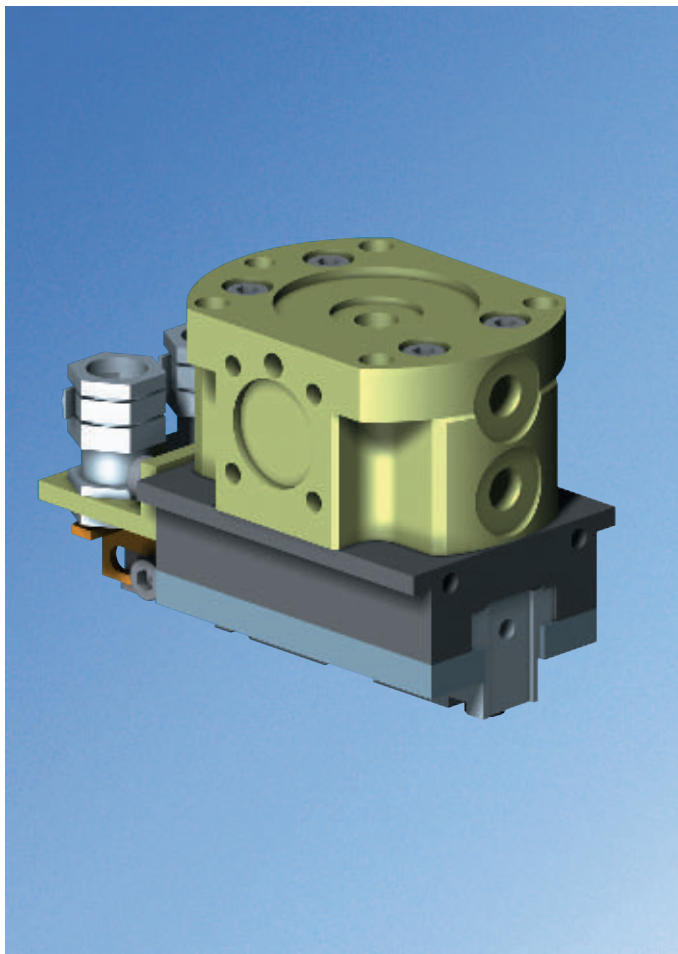
Description technique

- Corps de piston en aluminium à haute résistance
- Bride DIN / ISO élargie pour le montage direct sur robot, robot – portique et manipulateur
- Possibilité de fixation latérale sur le corps
- Possibilité de fixation avec anneau de centrage et latéralement avec tron de goupille
- Piston avec ressort dans le sens du serrage
- Coulisse en acier pour transformer le mouvement du piston en mouvement parallèle des doigts
- Guide de guidage pour mâchoires en aluminium à revêtement trempé portant des rails de guidage trempés
- Mâchoires pour le montage des doigts, en acier, au choix avec rainure transversale ou denture
- Ergot pour identification de la position des mâchoires
- Support pour 2 détecteurs capacitifs (Ø 12 mm)
- Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour raccord sans tuyau également
- Conception pour fonctionnement avec faible maintenance
- Facilité de graissage



53.81.2. 006. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
 2 finger gripper parallel movement
 Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 5 kg
 im Kraftschluss bis 2,3 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 5 kg
 with force-dependent grip: up to 2,3 kg
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

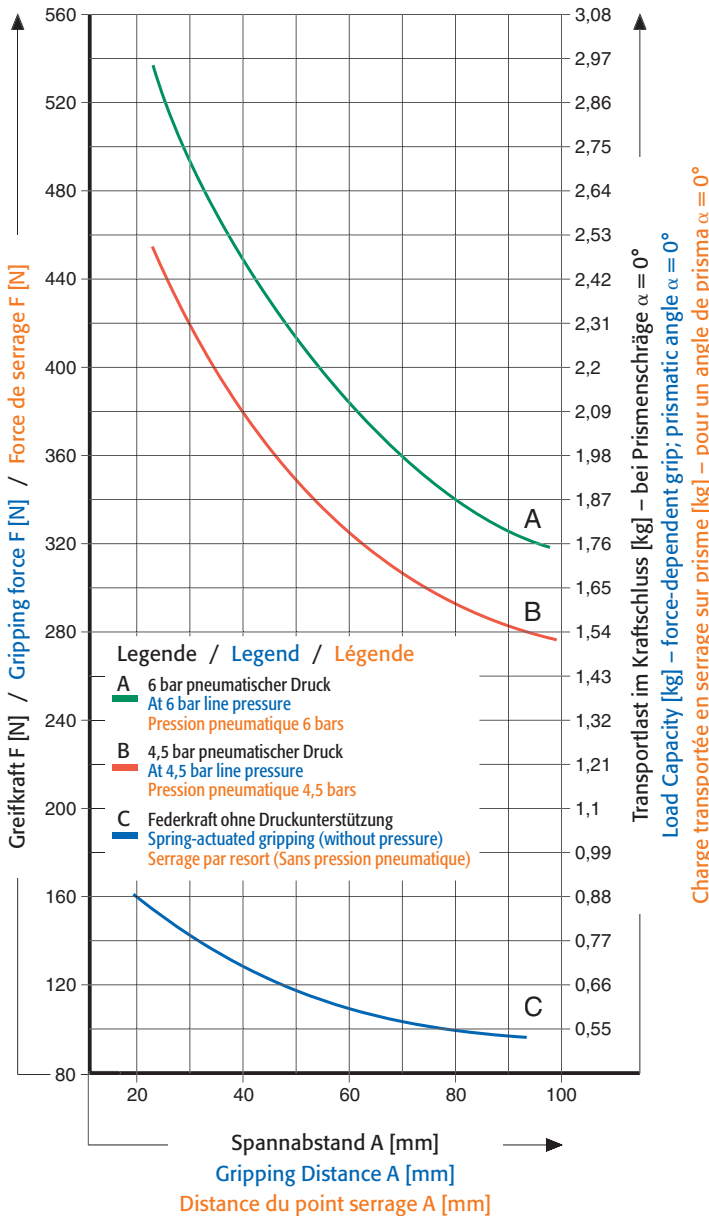
en serrage de forme jusqu'à 5 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 2,3 kg
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

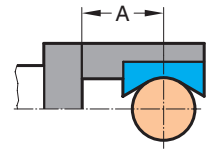
Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		6 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		8,64 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		10,18 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		6 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen
 in Prismen erhöht sich die mögliche
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast

$$\cos \alpha$$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction = 0,1
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers
 will increase the load capacity in accordance
 with the formula:

Value from graph

$$\cos \alpha$$

However, the unit's rated carrying capacity
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

Coefficient de frottement
 des mors de serrage
 de la pièce = 0,1

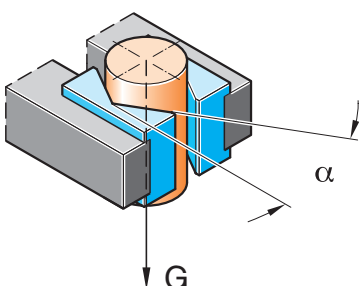
Dans le cas de serrage sur prisme, le
 charge transportée autorisée s'élève à:

Diagramme charge transportée

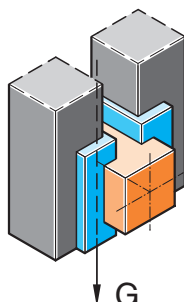
$$\cos \alpha$$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge
 transportée autorisée.

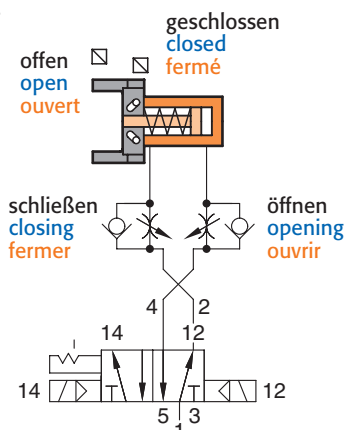
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement
 pneumatique



53.81.2.006.01

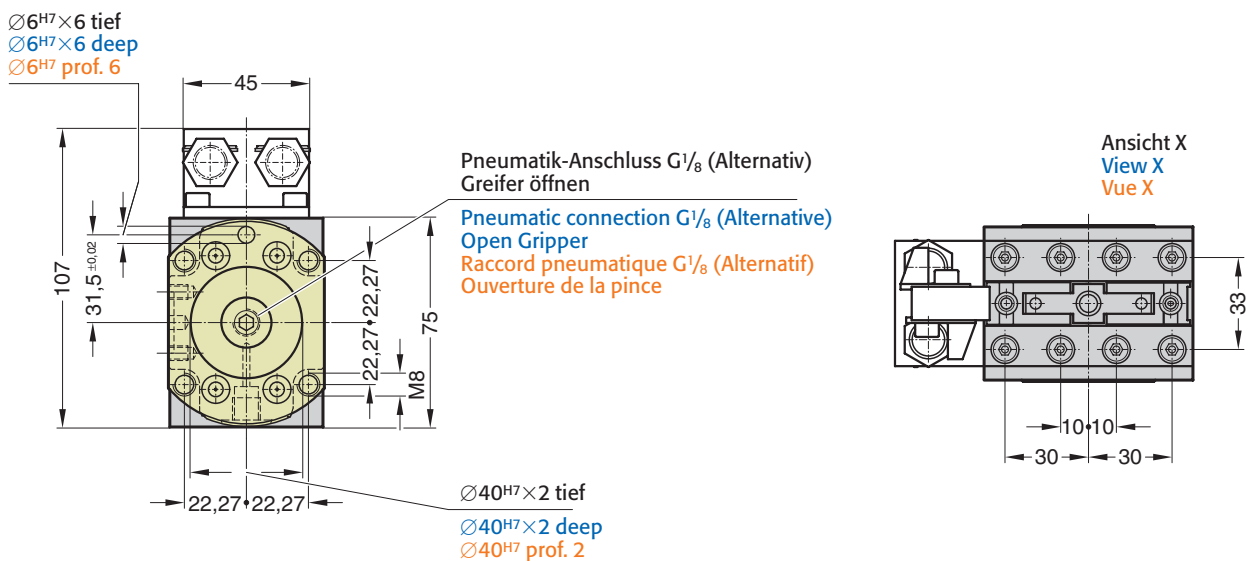
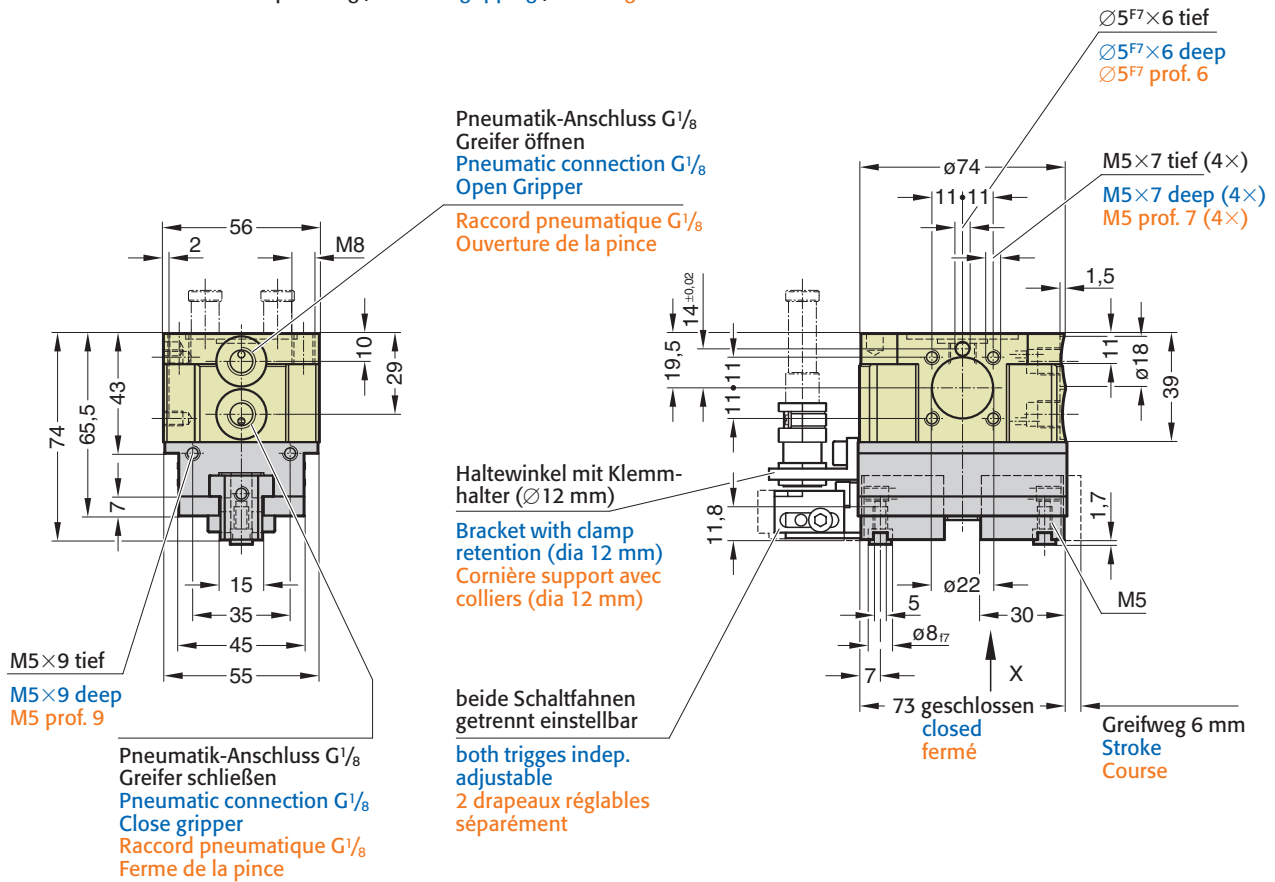
2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.2.3006.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.2.3006.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

1,0 kg



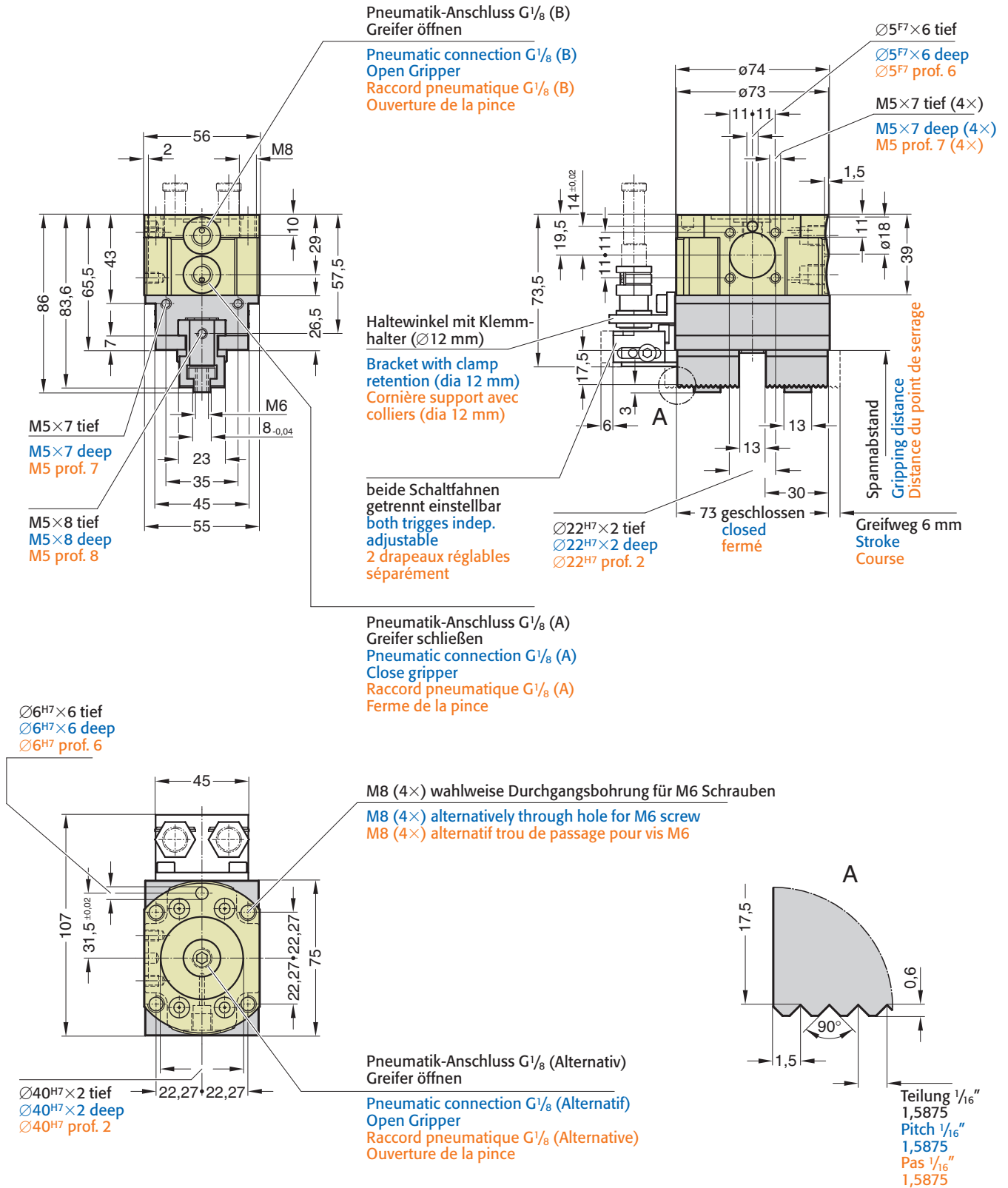
2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
2 finger gripper parallel movement
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

53.81.2.006.01

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.2.1006.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.2.1006.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



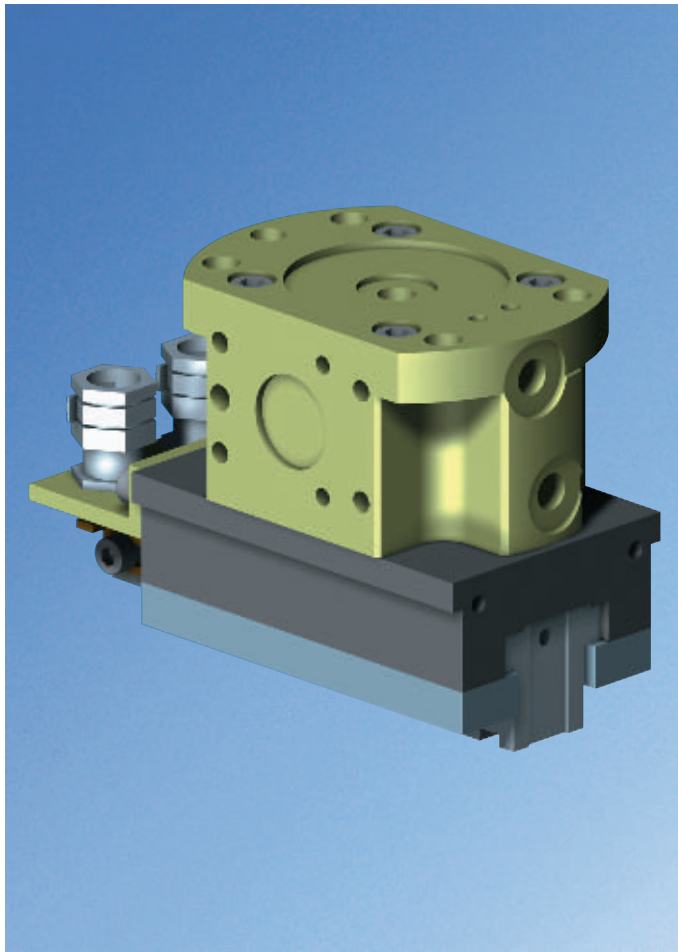
Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

1,2 kg

2-17818-2002.2

53.81.3. 008. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
 2 finger gripper parallel movement
 Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 10 kg
 im Kraftschluss bis 4,6 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 10 kg
 with force-dependent grip: up to 4,6 kg
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

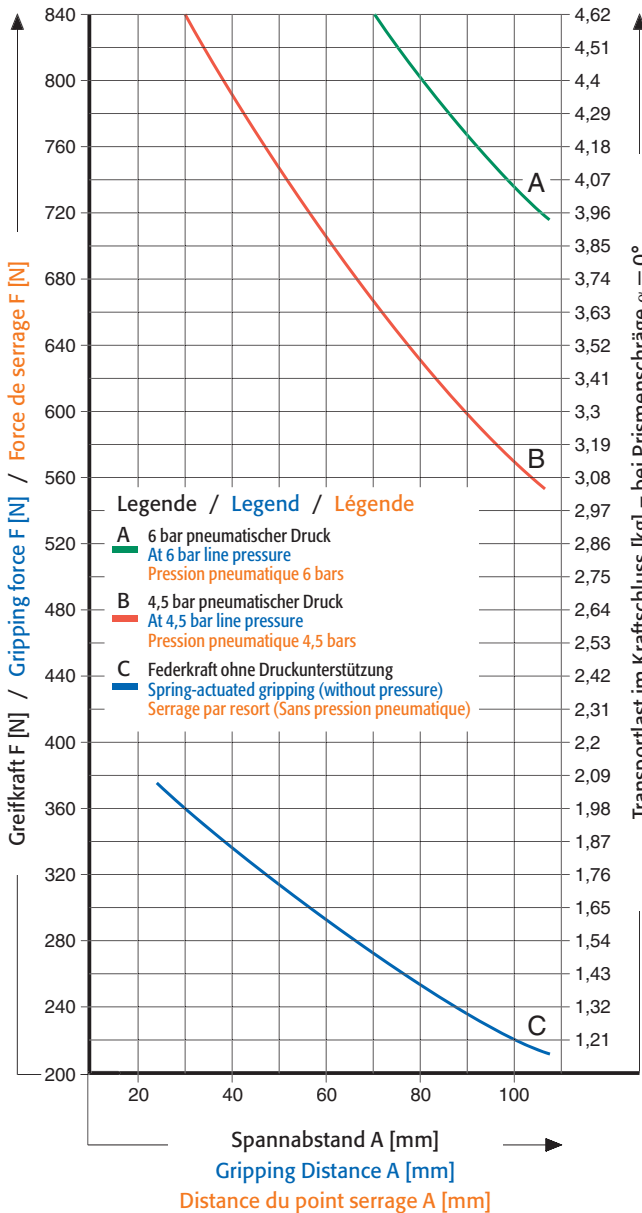
en serrage de forme jusqu'à 10 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 4,6 kg
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

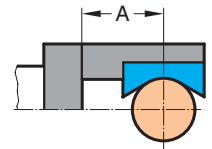
Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		8 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		18,10 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		19,63 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		8 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

$$\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction = 0,1
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

$$\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

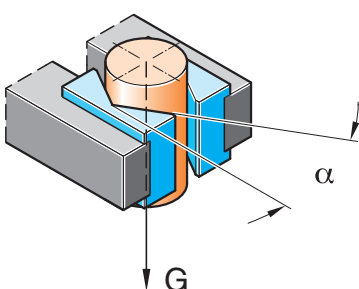
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

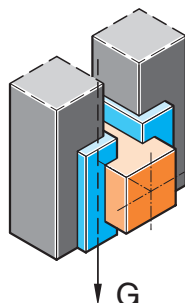
$$\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

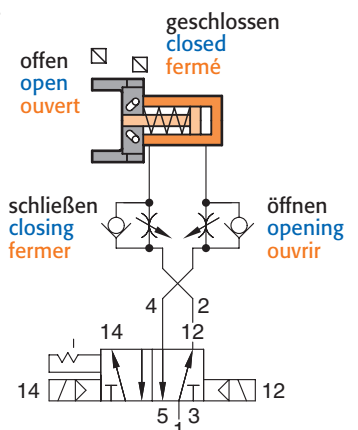
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement pneumatique



53.81.3.008.01

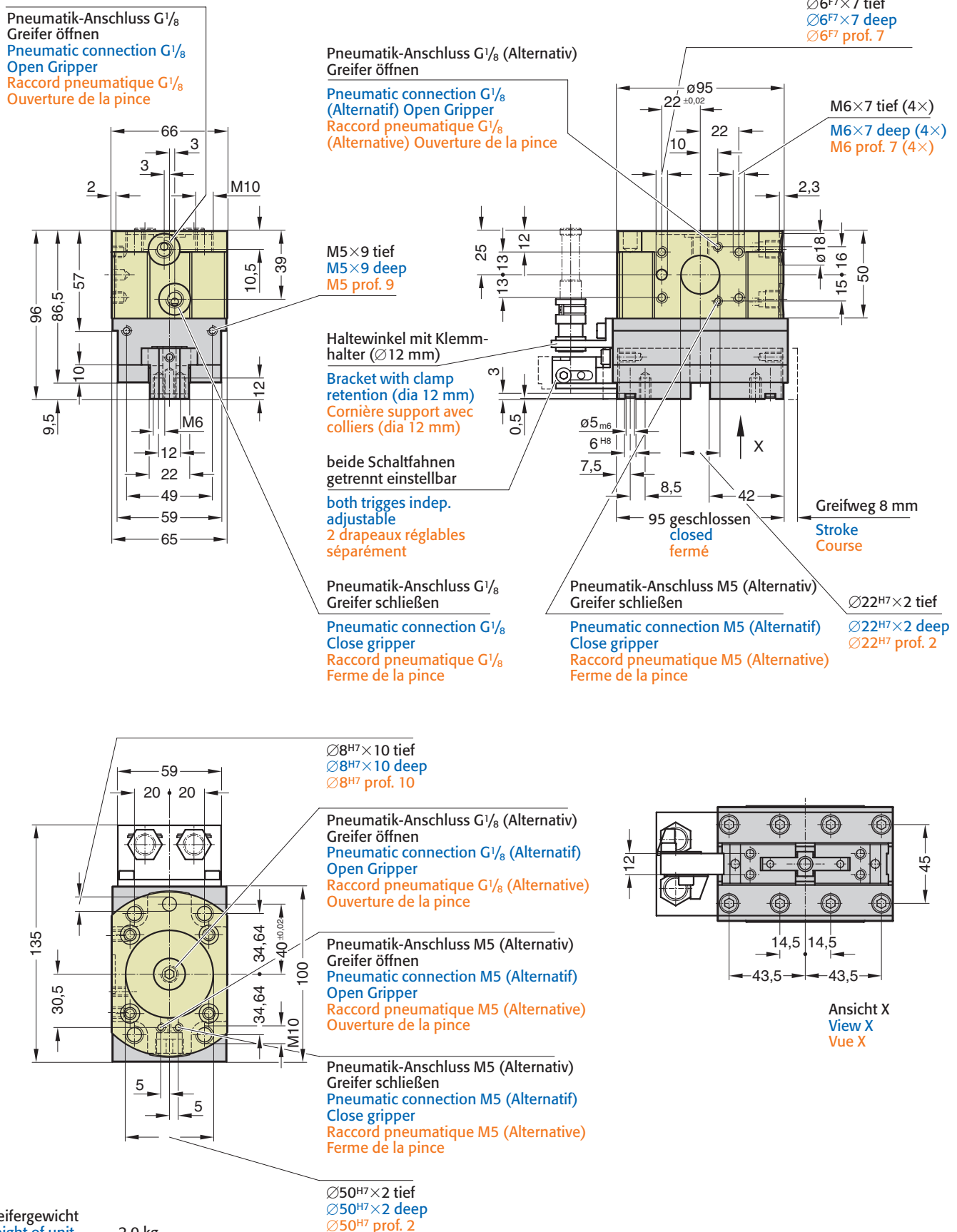
2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.3.3008.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.3.3008.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur

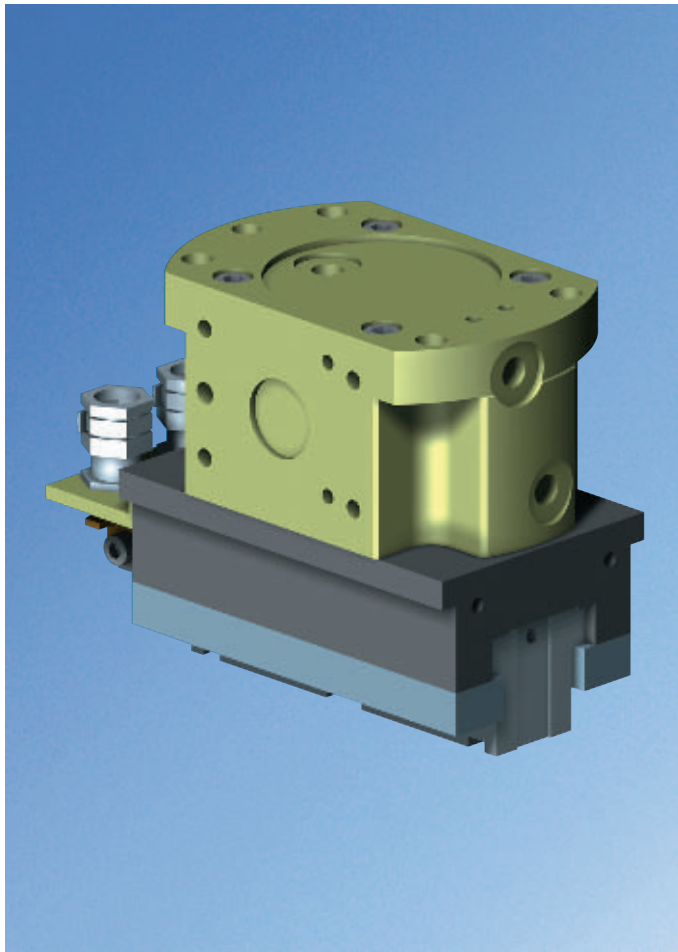


Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

2,0 kg

53.81.4. 010. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 20 kg
im Kraftschluss bis 8,5 kg
Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 20 kg
with force-dependent grip: up to 8,5 kg
Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

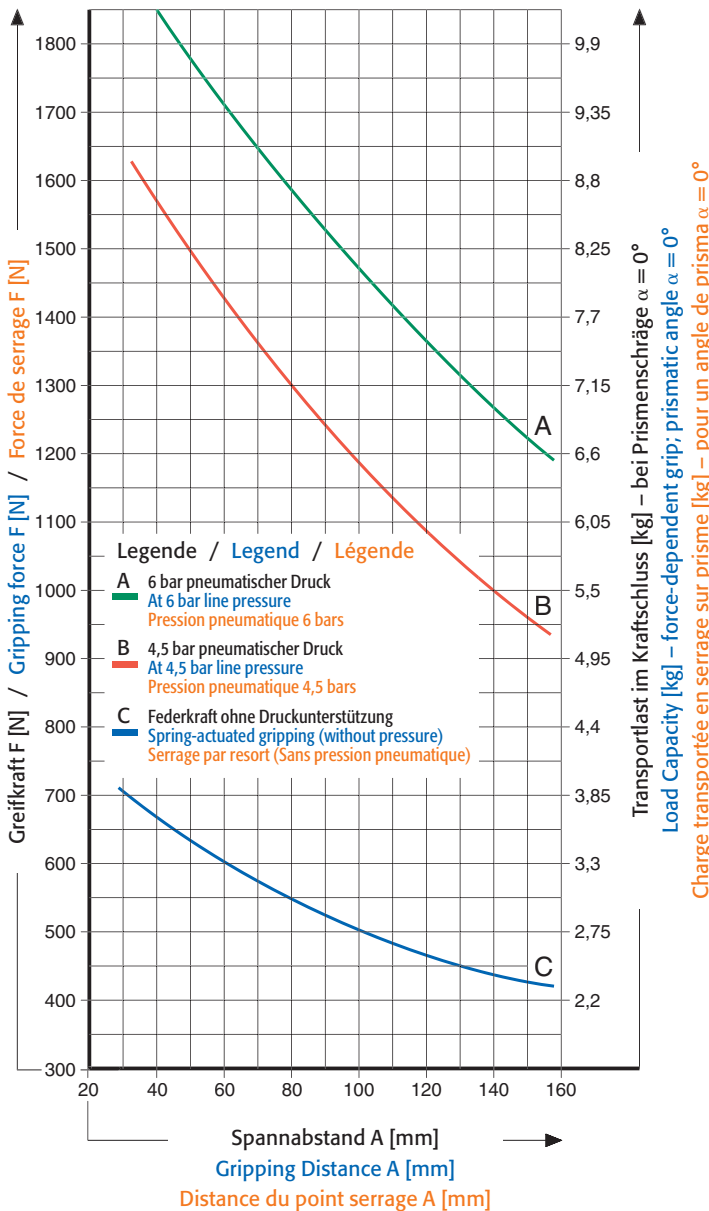
en serrage de forme jusqu'à 20 kg
en serrage par adhérence jusqu'à 8,5 kg
Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

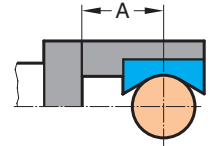
Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		10 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		31,67 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		34,21 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		10 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

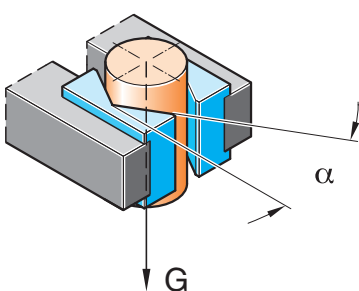
Coefficient of friction of the jaws of the gripper = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, la charge transportée autorisée s'élève à:

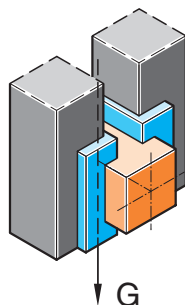
Diagramme charge transportée
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

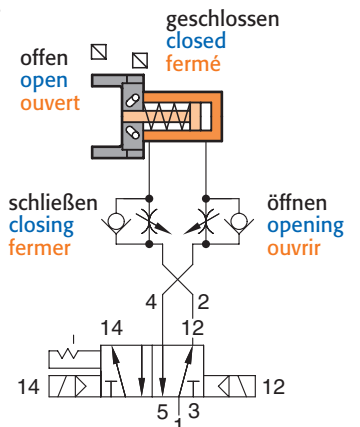
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement pneumatique



53.81.4.010.01

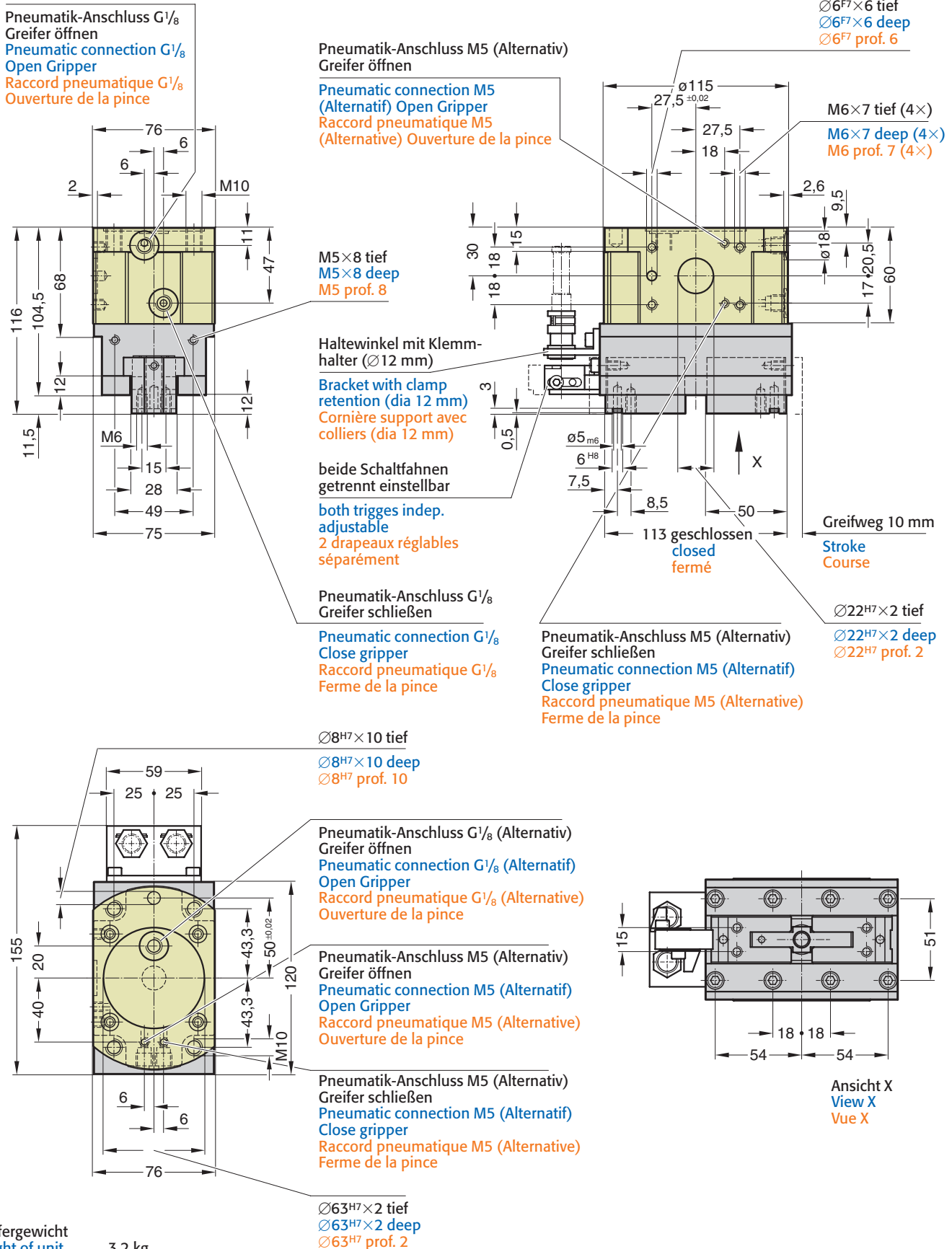
2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.4.3010.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.4.3010.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur





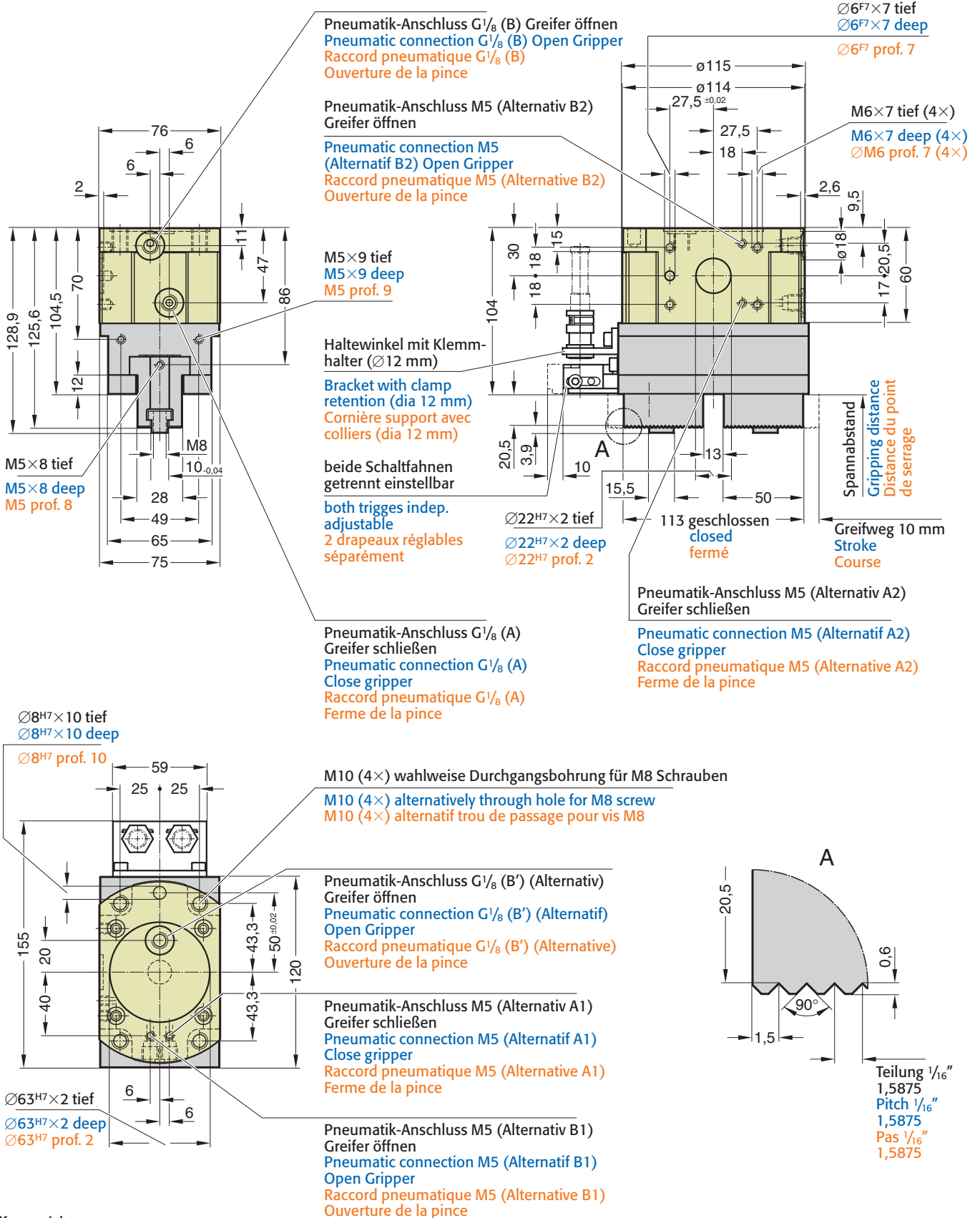
2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
2 finger gripper parallel movement
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

53.81.4. 010. 01

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.4.1010.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.4.1010.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



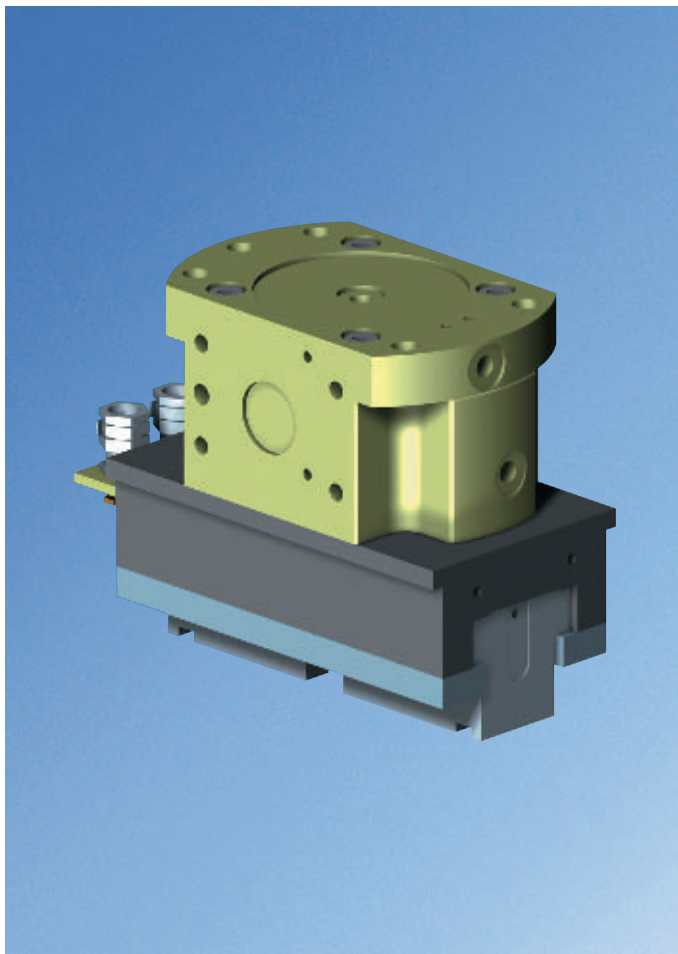
Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

3,3 kg

2-178262002.1

53.81.5. 016. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
 2 finger gripper parallel movement
 Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 33 kg
 im Kraftschluss bis 15,6 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 33 kg
 with force-dependent grip: up to 15,6 kg
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 33 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 15,6 kg
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

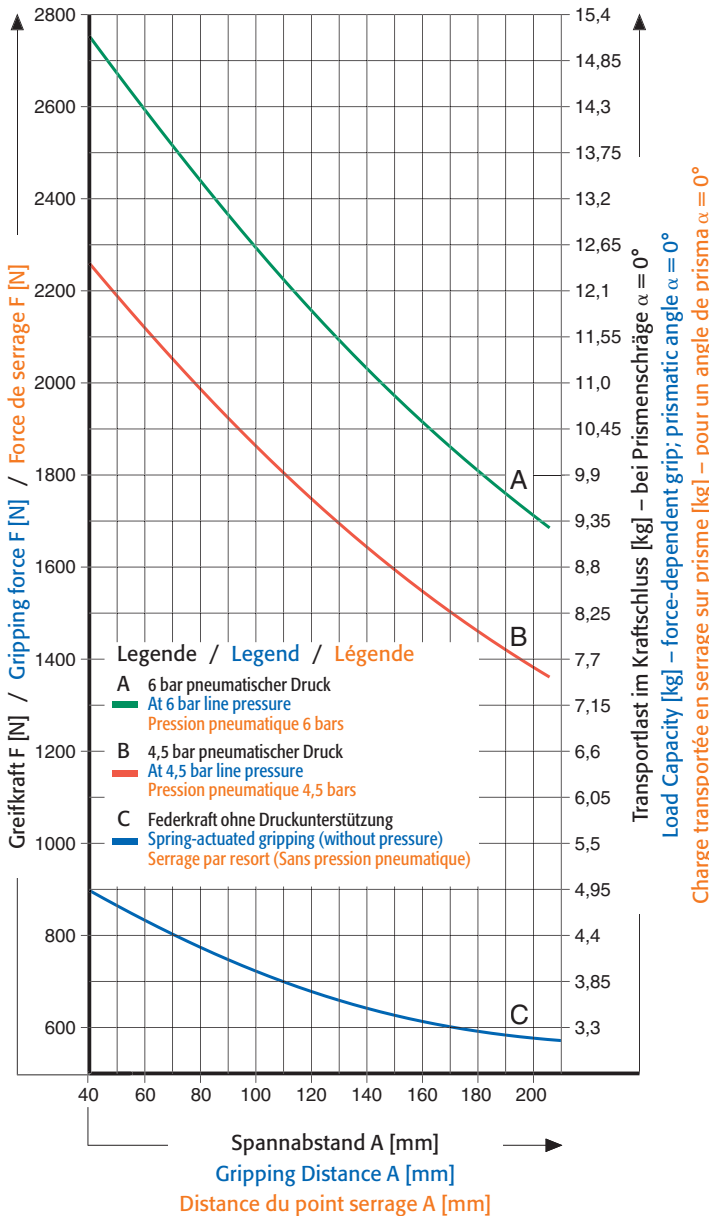
Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		16 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		47,90 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		52,81 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		16 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

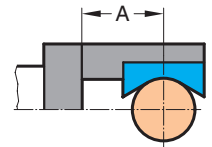
2-17827-002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen
 in Prismen erhöht sich die mögliche
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast

$$\cos \alpha$$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction = 0,1
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers
 will increase the load capacity in accordance
 with the formula:

Value from graph

$$\cos \alpha$$

However, the unit's rated carrying capacity
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

Coefficient de frottement
 des mors de serrage
 de la pièce = 0,1

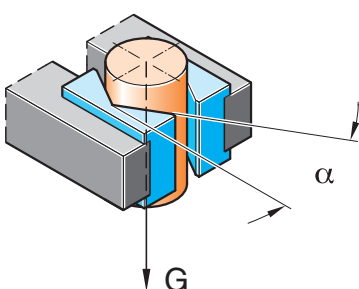
Dans le cas de serrage sur prisme, le
 charge transportée autorisée s'élève à:

Diagramme charge transportée

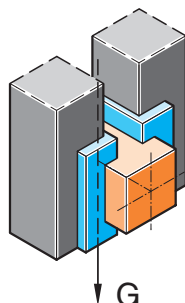
$$\cos \alpha$$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge
 transportée autorisée.

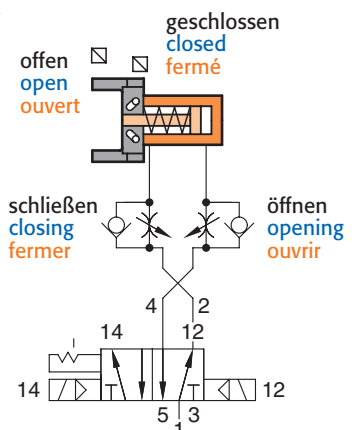
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement
 pneumatique



53.81.5.016.01

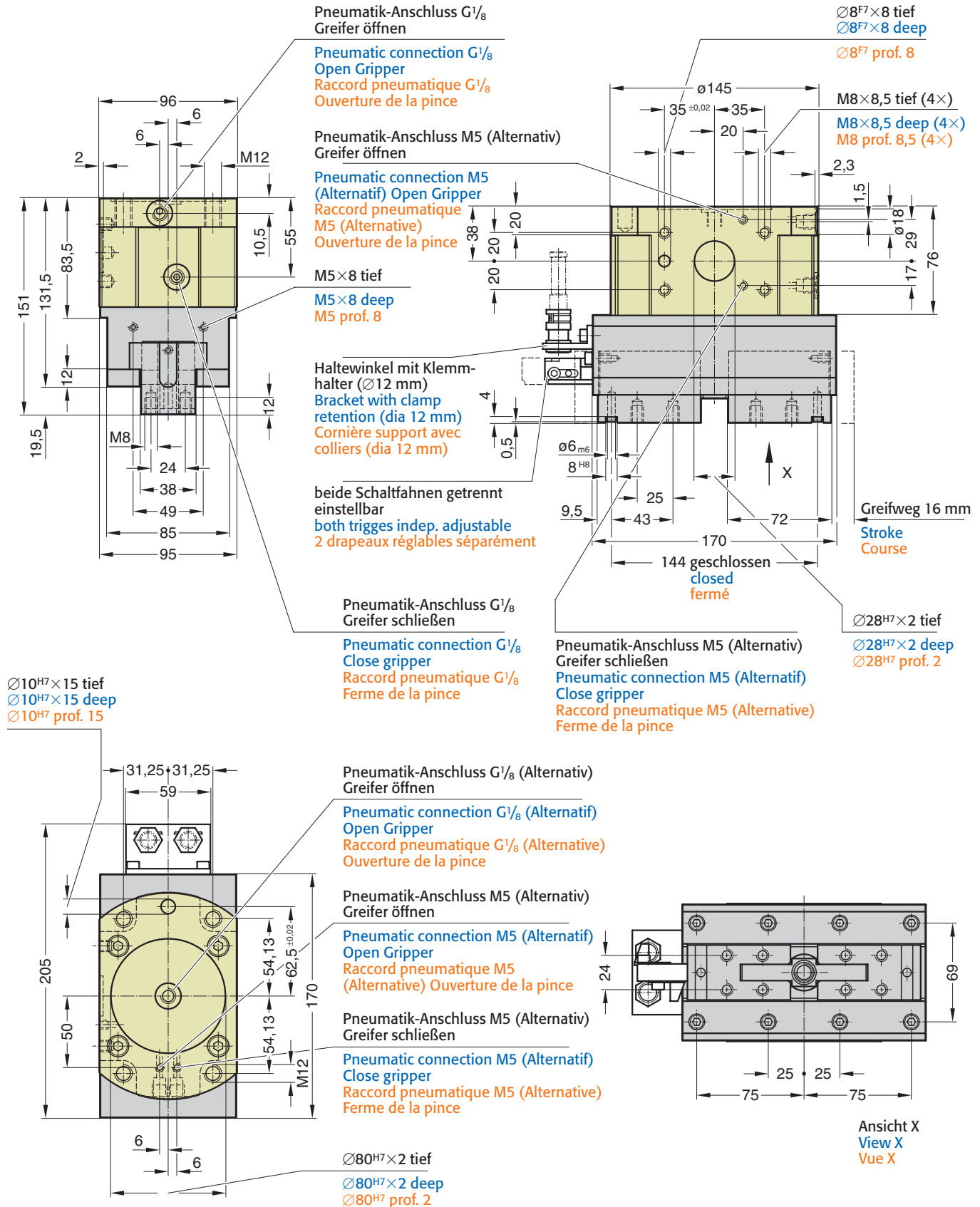
2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.5.3016.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.5.3016.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

6,9 kg



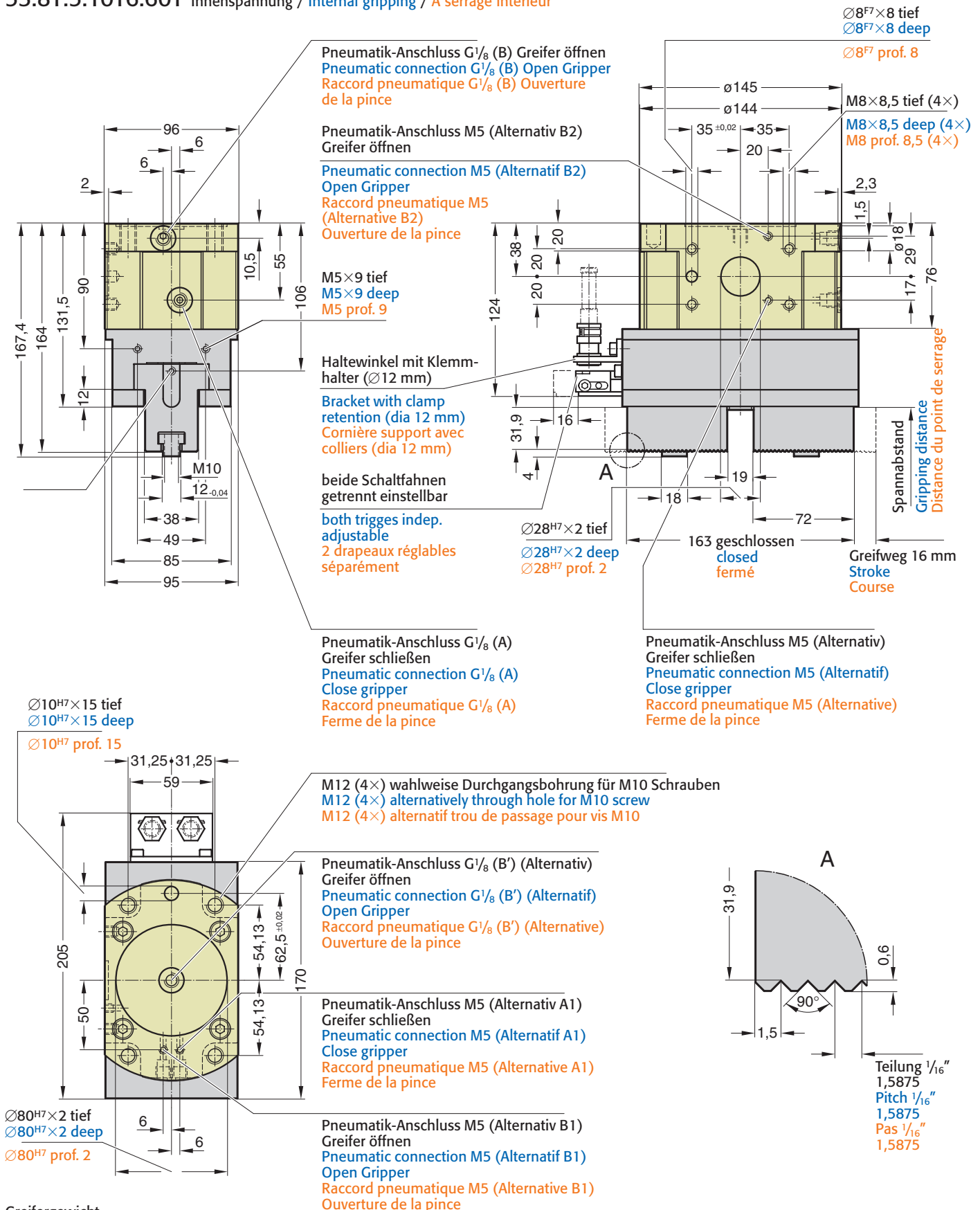
2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
2 finger gripper parallel movement
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

53.81.5.016.01

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.5.1016.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.5.1016.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur

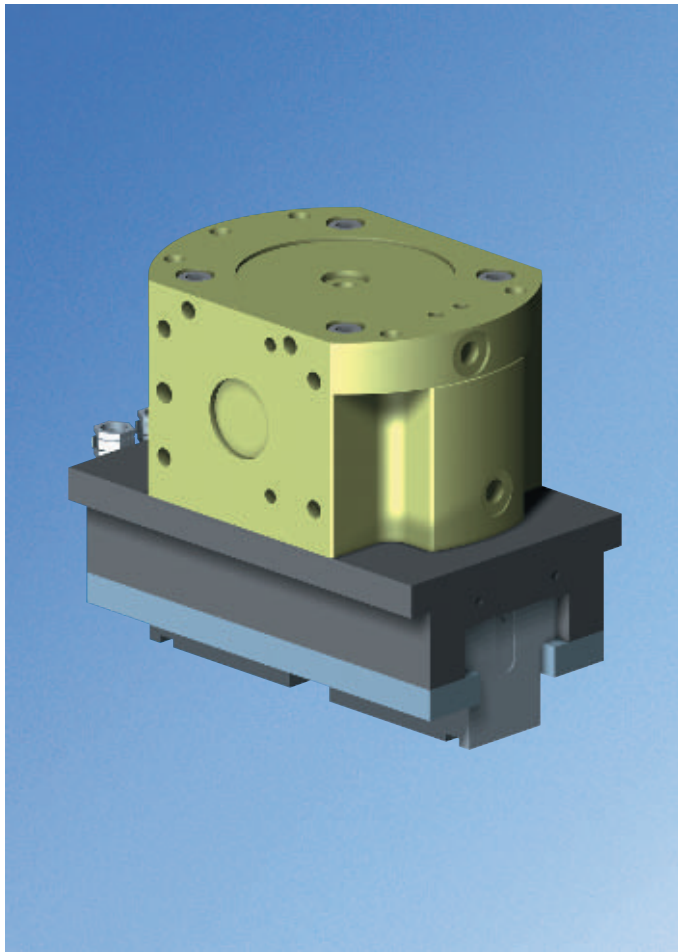


Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince 7,0 kg

2-17830/2002.1

53.81.6. 020. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
 2 finger gripper parallel movement
 Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 56 kg
 im Kraftschluss bis 27,8 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 56 kg
 with force-dependent grip: up to 27,8 kg
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 56 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 27,8 kg
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

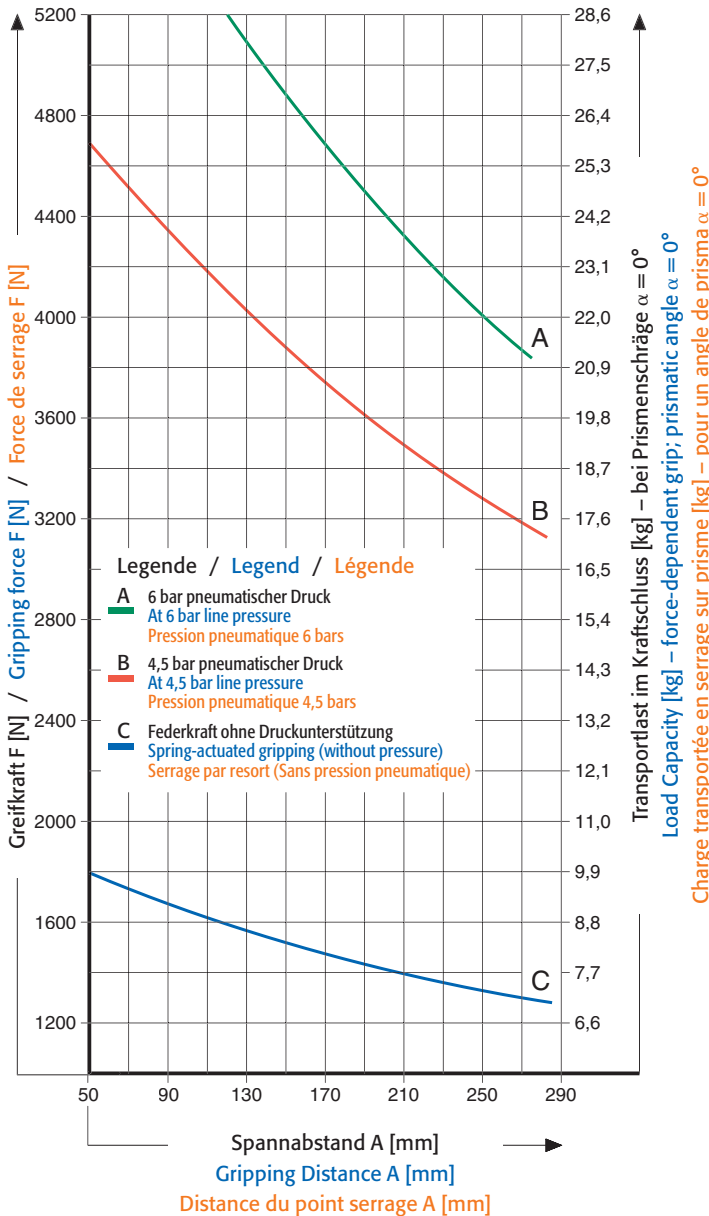
Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		20 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		102,29 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		109,36 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		20 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

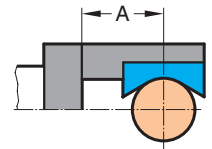
2-17831-002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen
 in Prismen erhöht sich die mögliche
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction = 0,1
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers
 will increase the load capacity in accordance
 with the formula:

Value from graph
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

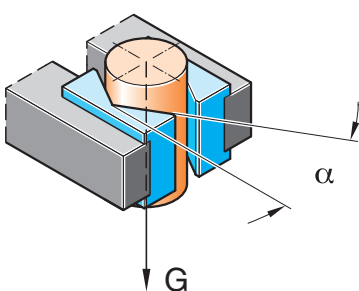
Coefficient de frottement
 des mors de serrage
 de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le
 charge transportée autorisée s'élève à:

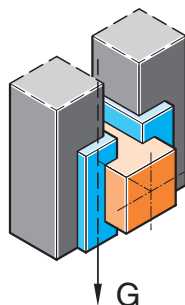
Diagramme charge transportée
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge
 transportée autorisée.

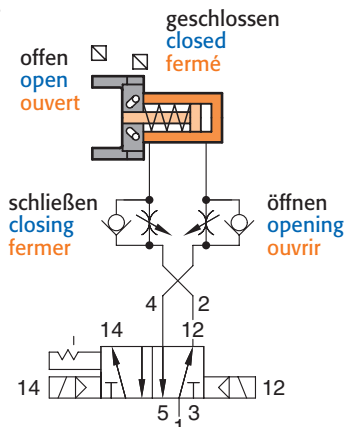
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement
 pneumatique





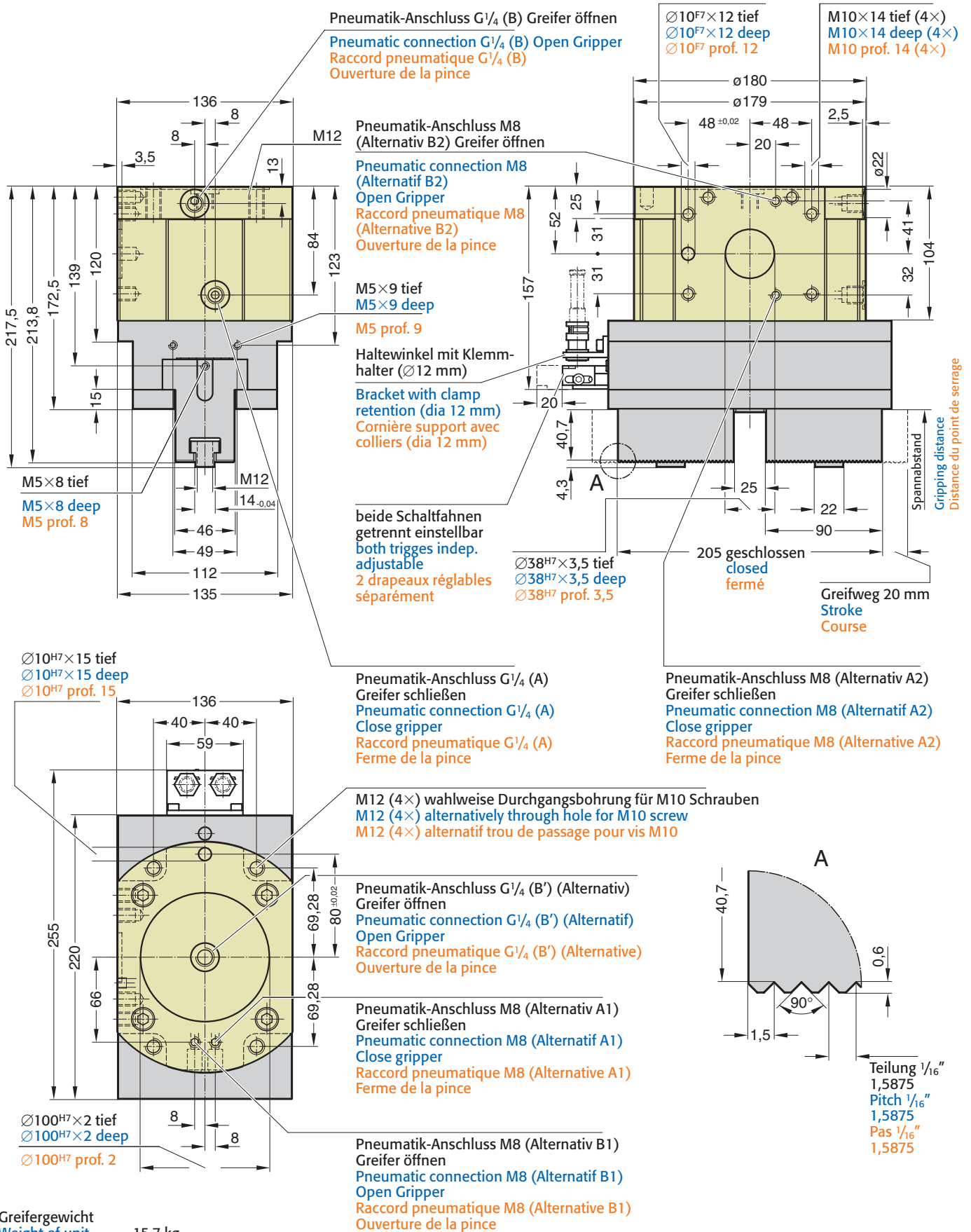
2-Finger-Greifer, Parallelbewegung
2 finger gripper parallel movement
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

53.81.6.020.01

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.6.1020.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.6.1020.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



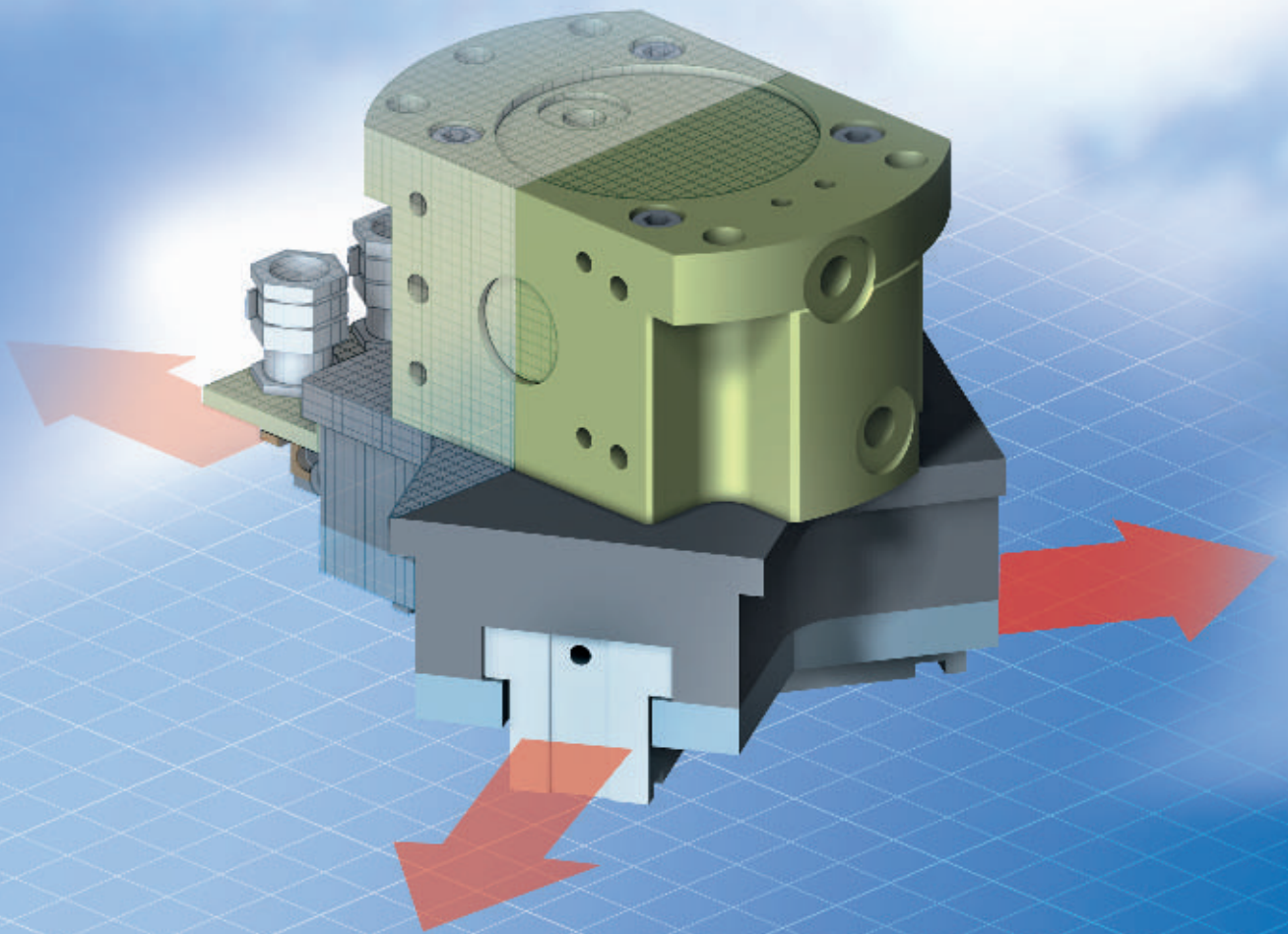
Greifergewicht
Weight of unit 15,7 kg
Poids de la pince



3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

+ + 3 finger gripper parallel movement

+ + Pince à 3 doigts à mouvement parallèle







Technische Beschreibung

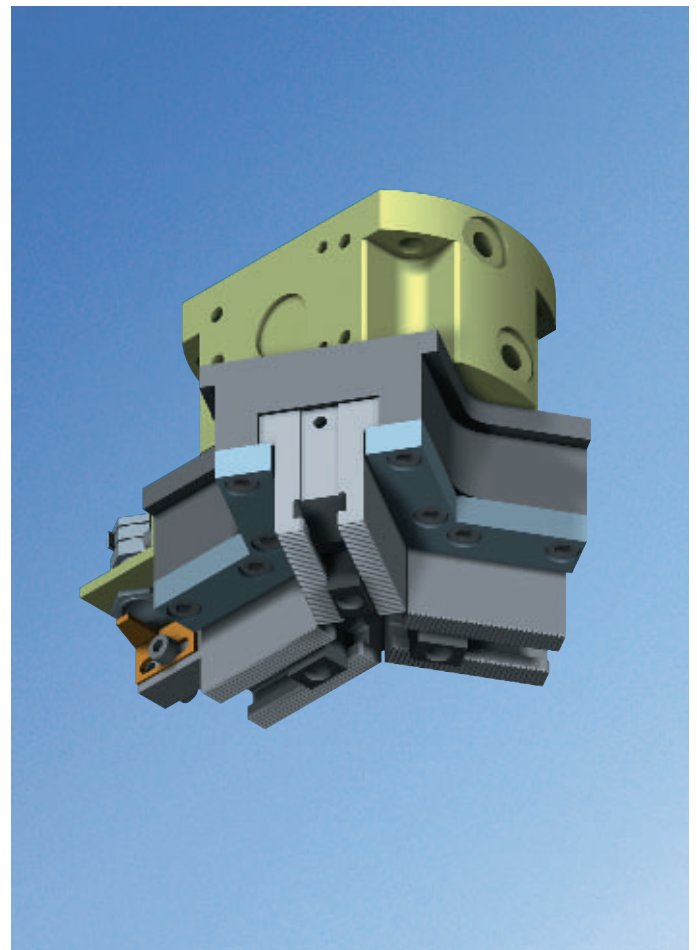
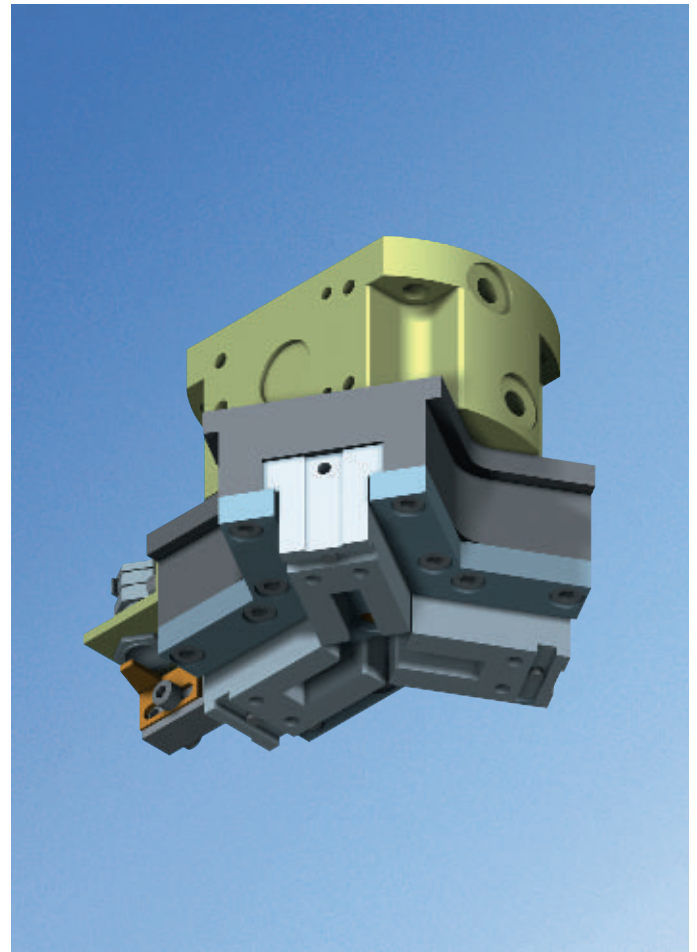
- Kolbengehäuse aus hochfestem Aluminium
- Erweiterter DIN / ISO Flansch zur direkten Montage an Roboter, Portalroboter und Handhabungsgeräte
- Seitliche Befestigungsmöglichkeit am Gehäuse
- Möglichkeit der Lagefixierung über Zentrierung und seitlicher Stiftbohrung
- In Spannrichtung federunterstützter Kolben
- Kulisse aus Stahl zum Umsetzen der Kolben- in die parallele Fingerbewegung
- Führungsgehäuse für die Backen aus hartcoatiertem Aluminium mit aufgesetzten gehärteten Führungsleisten
- Backen zur Fingermontage aus Stahl wahlweise mit Quernut oder Verzahnung
- Nocken zur Lageerkennung der Backen
- Halter für 2 Näherungsschalter (Ø 12 mm)
- Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlosen Anschluss
- Ausgelegt für wartungsarmen Betrieb
- Einfache Nachschmiermöglichkeit

Technical description

- Piston housing of high-strength aluminium
- Extended DIN / ISO flange for direct assembly on robots, gantry robots and handling equipment
- Lateral attachment option on housing
- Possibility of position fixing using centering ring and lateral pin hole
- Spring-assisted piston in clamping direction
- Steel link for converting the piston movement into the parallel finger movement
- Guide housing for the jaws of hard-coated aluminium with attached hardened guide strips
- Jaws for finger assembly of steel, optionally with transverse groove or toothing
- Cams for recognising the position of the jaws
- Holder for 2 proximity switches (dia. 12 mm)
- Air connections for size 3 and above also for hoseless connection
- Designed for low-maintenance operation
- Simple relubrication capability

Description technique

- Corps de piston en aluminium à haute résistance
- Bride DIN / ISO élargie pour le montage direct sur robot, robot – portique et manipulateur
- Possibilité de fixation latérale sur le corps
- Possibilité de fixation avec anneau de centrage et latéralement avec tron de goupille
- Piston avec ressort dans le sens du serrage
- Coulisse en acier pour transformer le mouvement du piston en mouvement parallèle des doigts
- Guide de guidage pour mâchoires en aluminium à revêtement trempé portant des rails de guidage trempés
- Mâchoires pour le montage des doigts, en acier, au choix avec rainure transversale ou denture
- Ergot pour identification de la position des mâchoires
- Support pour 2 détecteurs capacitifs (Ø 12 mm)
- Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour raccord sans tuyau également
- Conception pour fonctionnement avec faible maintenance
- Facilité de regraissage



53.81.2. 006. 31

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung
 3 finger gripper parallel movement
 Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 5 kg
 im Kraftschluss bis 2,3 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere
 Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 5 kg
 with force-dependent grip: up to 2,3 kg
 Higher capacities, also for other
 load conditions, on request!

Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 5 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 2,3 kg
 Pour d'autres conditions et des
 charges plus élevées sur demande !

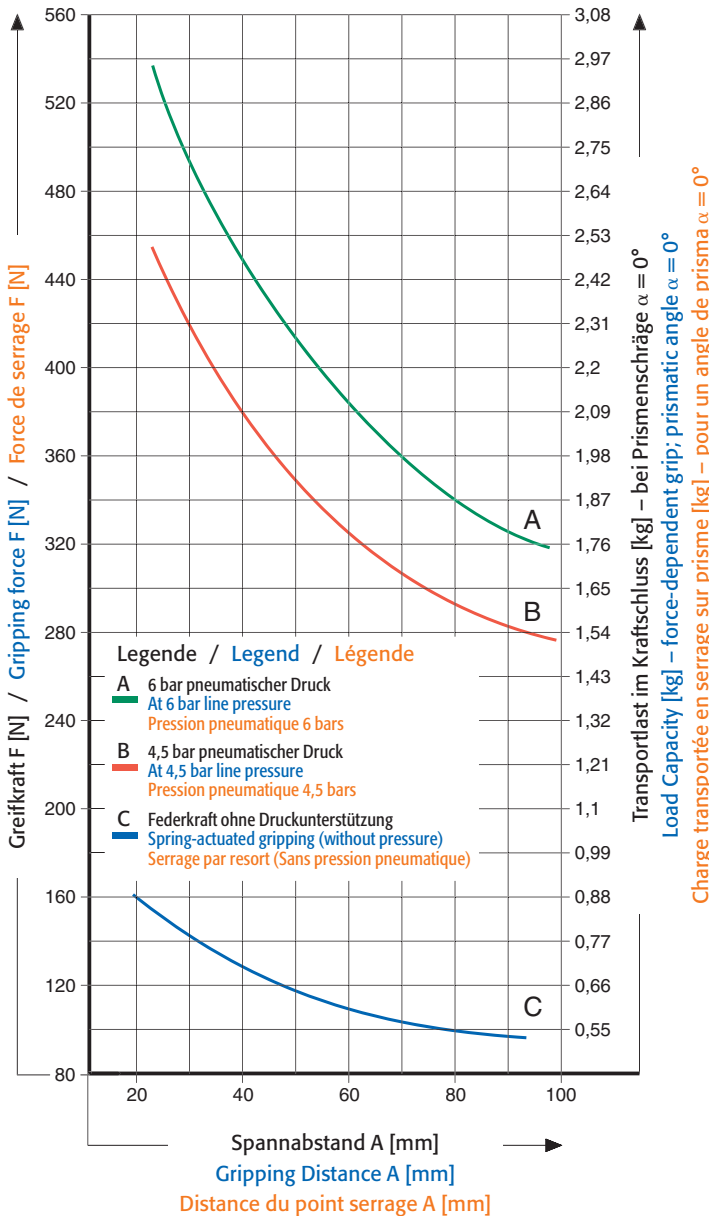
Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		6 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-hold	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		8,64 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		10,18 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		6 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

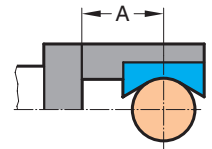
2-17837-0002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

$$\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

$$\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

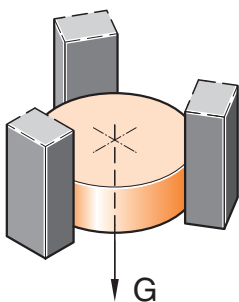
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

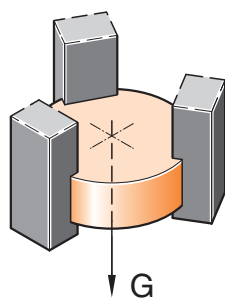
$$\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

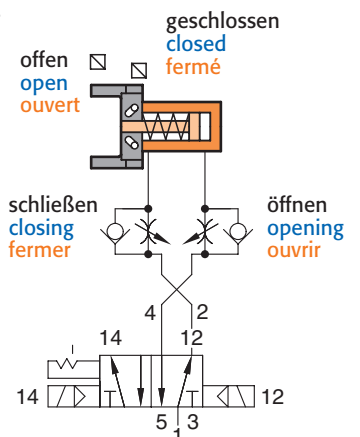
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement pneumatique



53.81.2.006.31

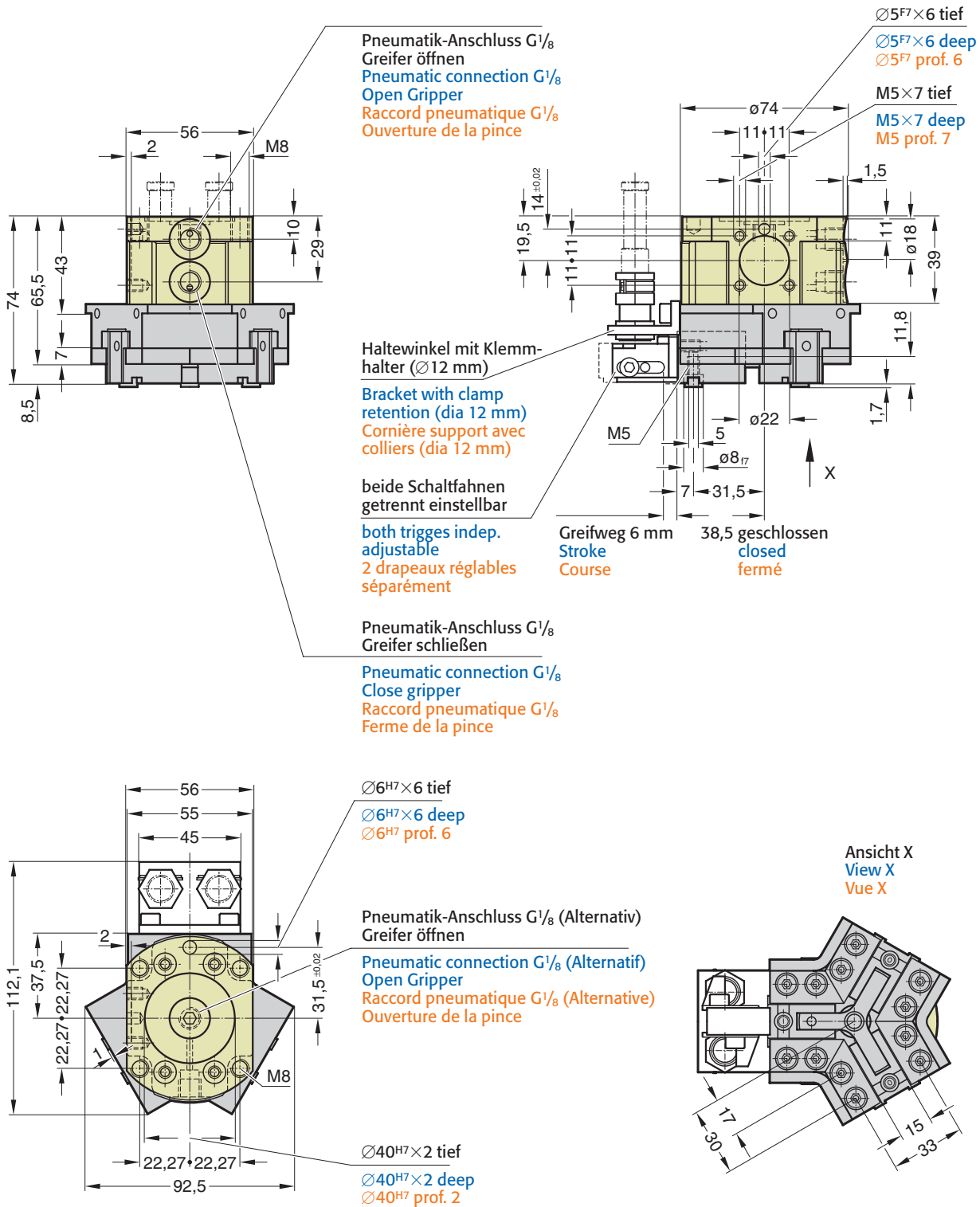
3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.2.3006.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.2.3006.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

1,1 kg



3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

3 finger gripper parallel movement

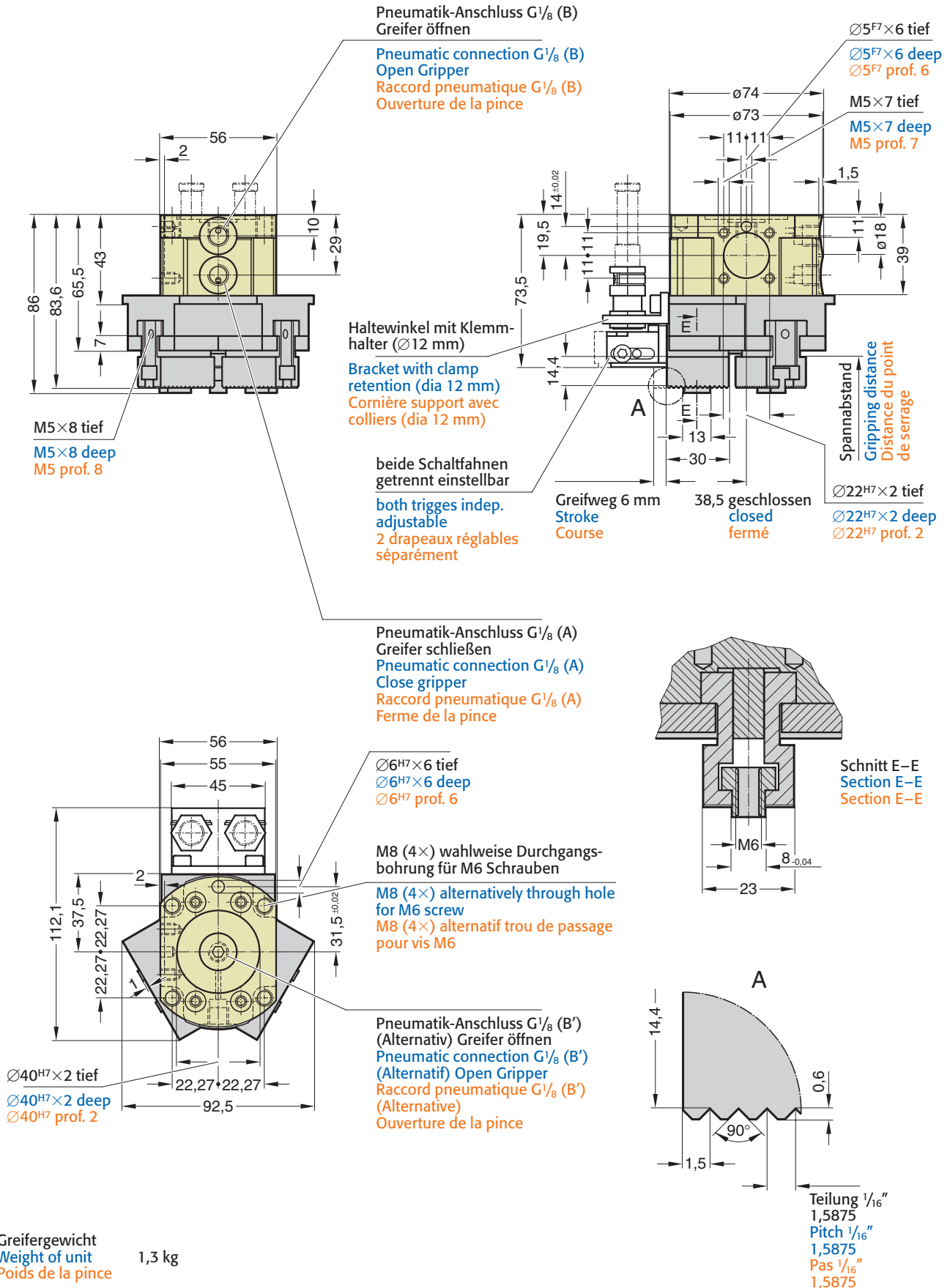
Pince à 3 doigts à mouvement parallèle

53.81.2. 006. 31

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.2.1006.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.2.1006.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



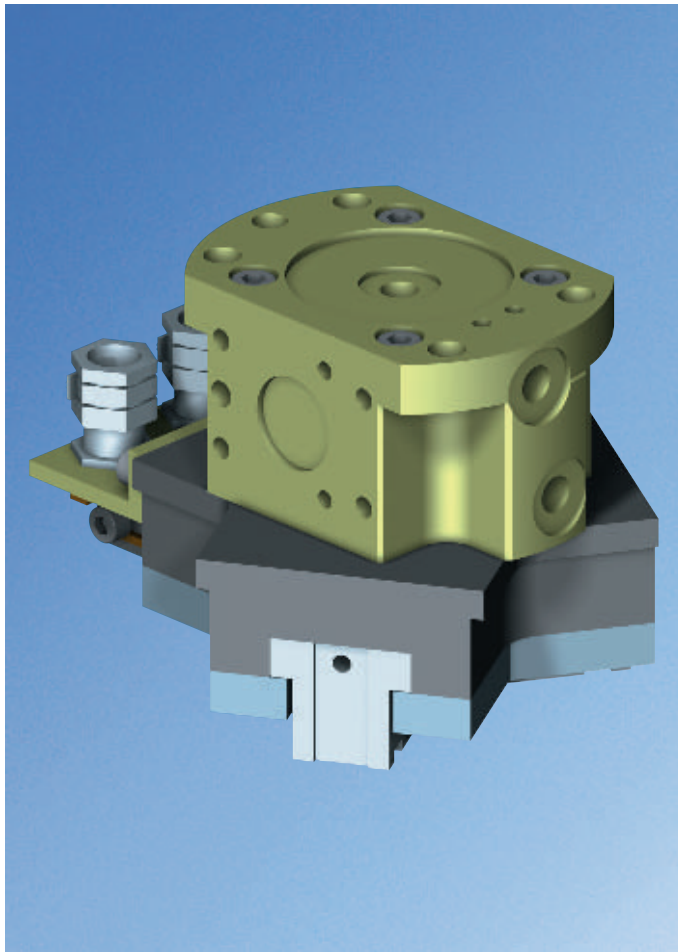
Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

1,3 kg

2-17840-2002.2 °

53.81.3. 008. 31

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung
 3 finger gripper parallel movement
 Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 10 kg
 im Kraftschluss bis 4,6 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere
 Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 10 kg
 with force-dependent grip: up to 4,6 kg
 Higher capacities, also for other
 load conditions, on request!

Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 10 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 4,6 kg
 Pour d'autres conditions et des
 charges plus élevées sur demande !

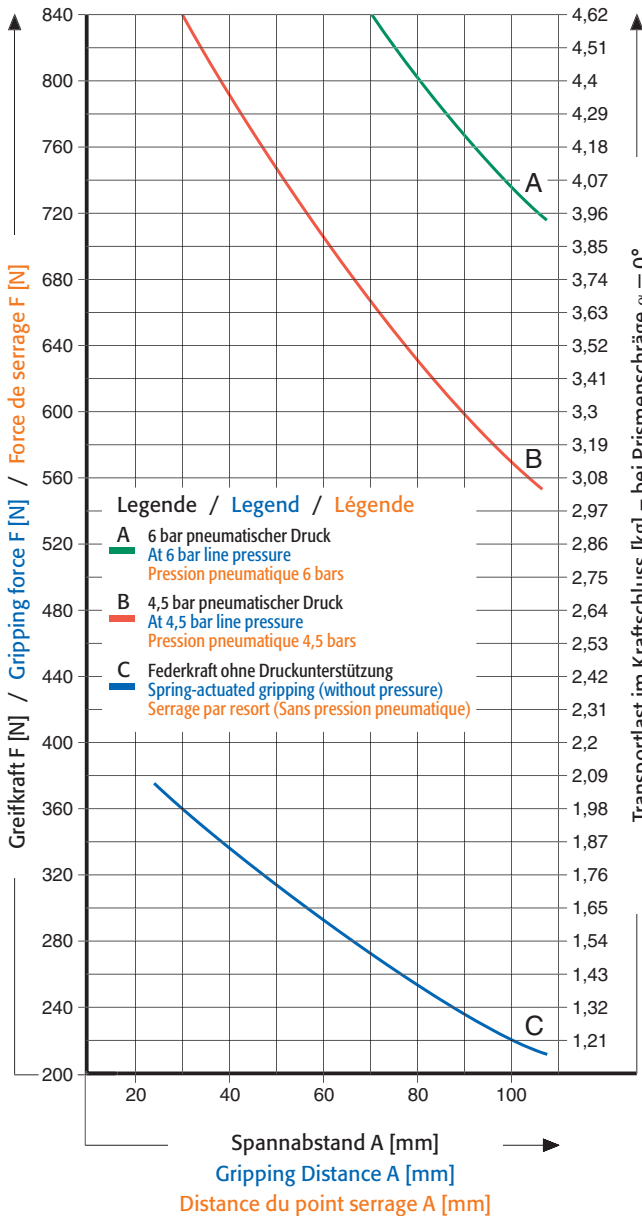
Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		8 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-hold	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		18,10 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		19,63 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		8 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

2-17841-2002-1

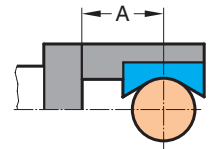


Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Transportlast im Kraftschluss [kg] – bei Prismenschräge $\alpha = 0^\circ$
 Load Capacity [kg] – force-dependent grip; prismatic angle $\alpha = 0^\circ$
 Charge transportée en serrage sur prisme [kg] – pour un angle de prisma $\alpha = 0^\circ$

Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction = 0,1
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

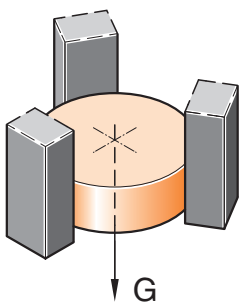
Coefficient of friction des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

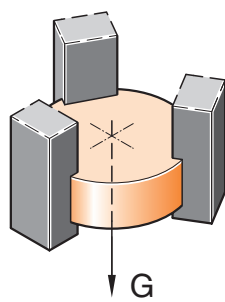
Diagramme charge transportée
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

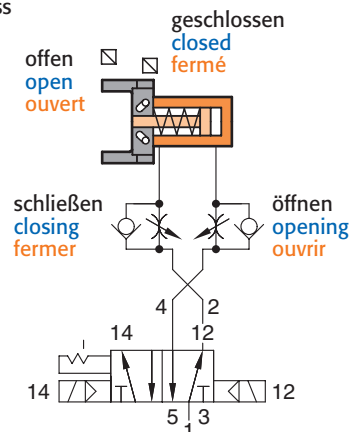
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement pneumatique



53.81.3.008.31

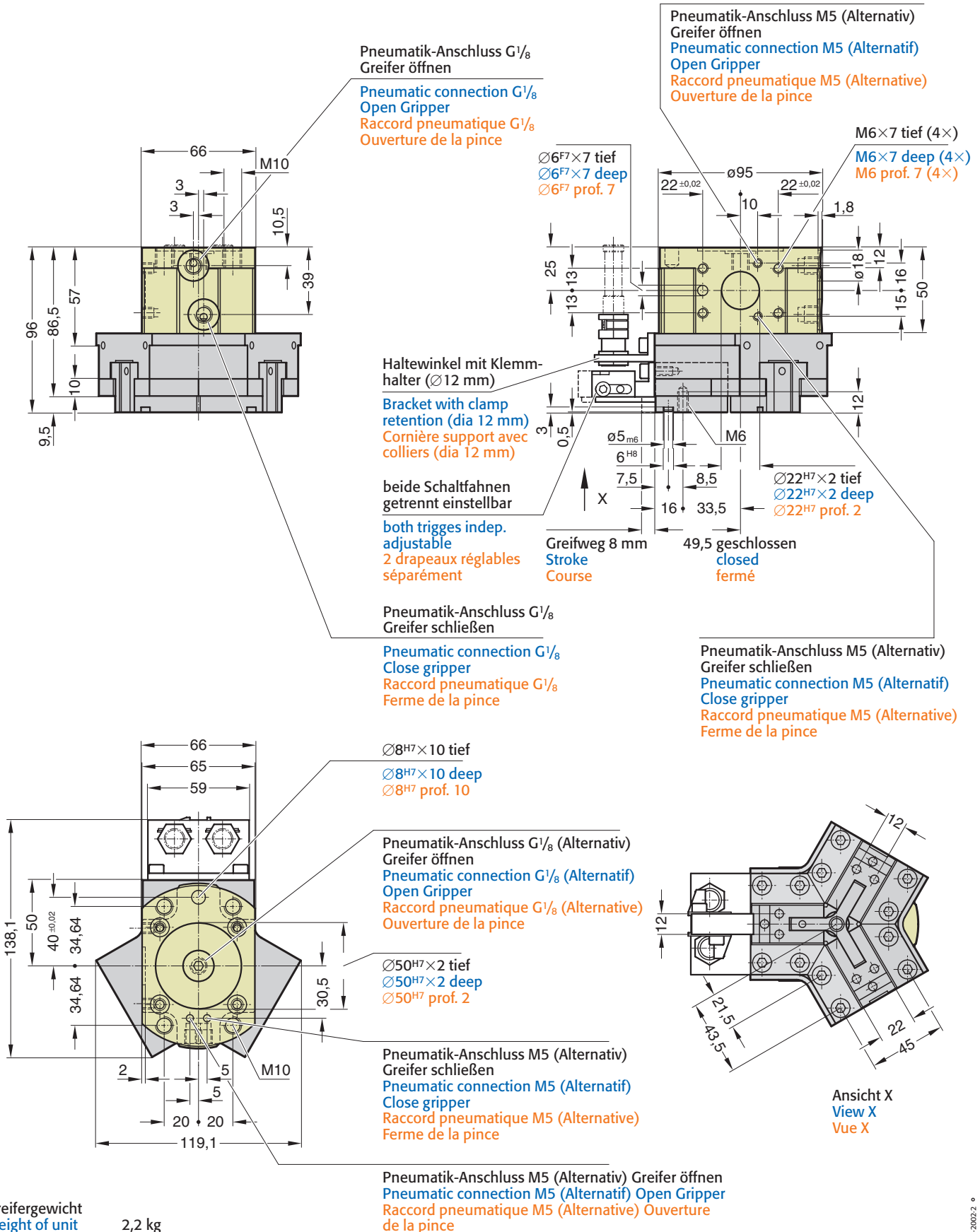
3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.3.3008.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.3.3008.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur





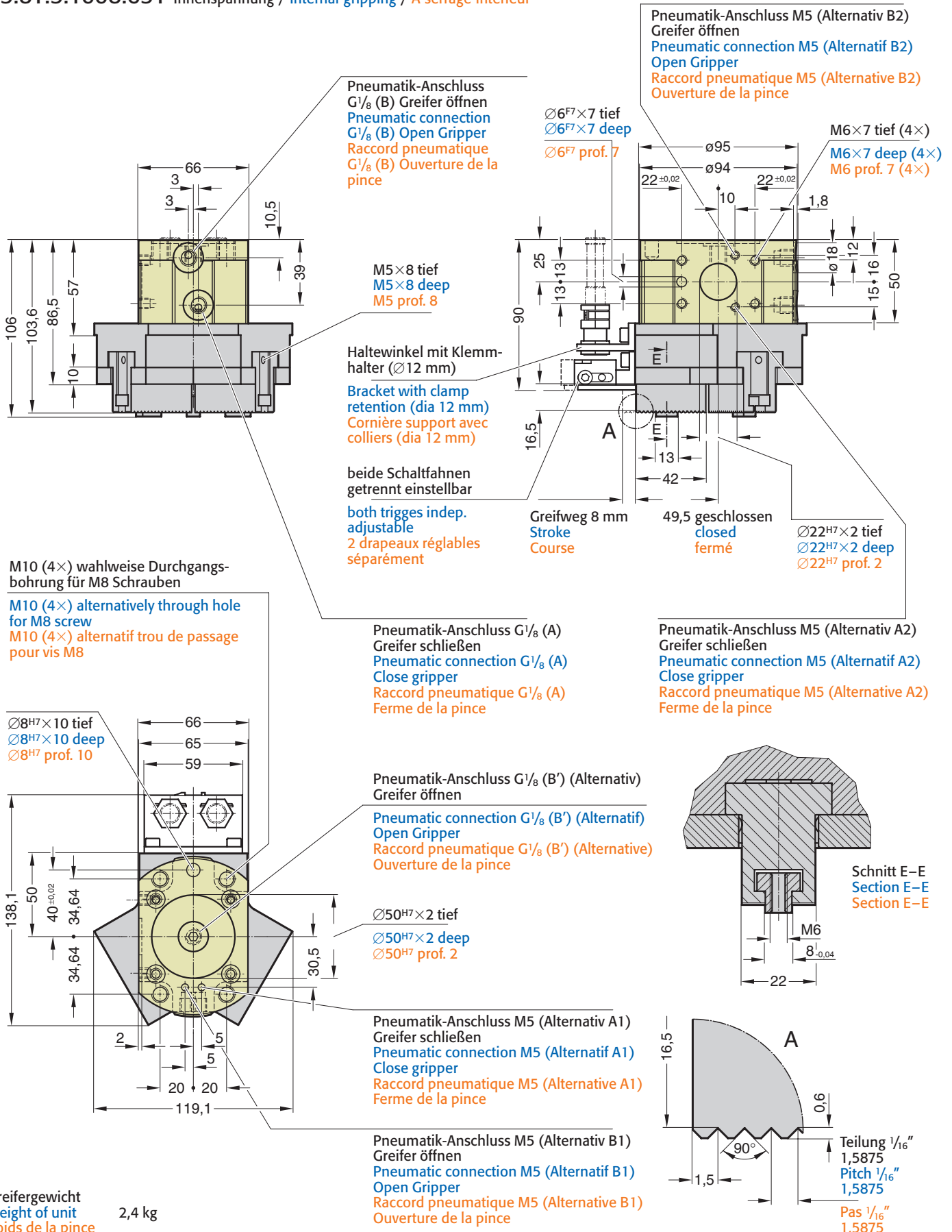
3-Finger-Greifer, Parallelbewegung
3 finger gripper parallel movement
Pince à 3 doigts à mouvement parallèle

53.81.3. 008. 31

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.3.1008.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

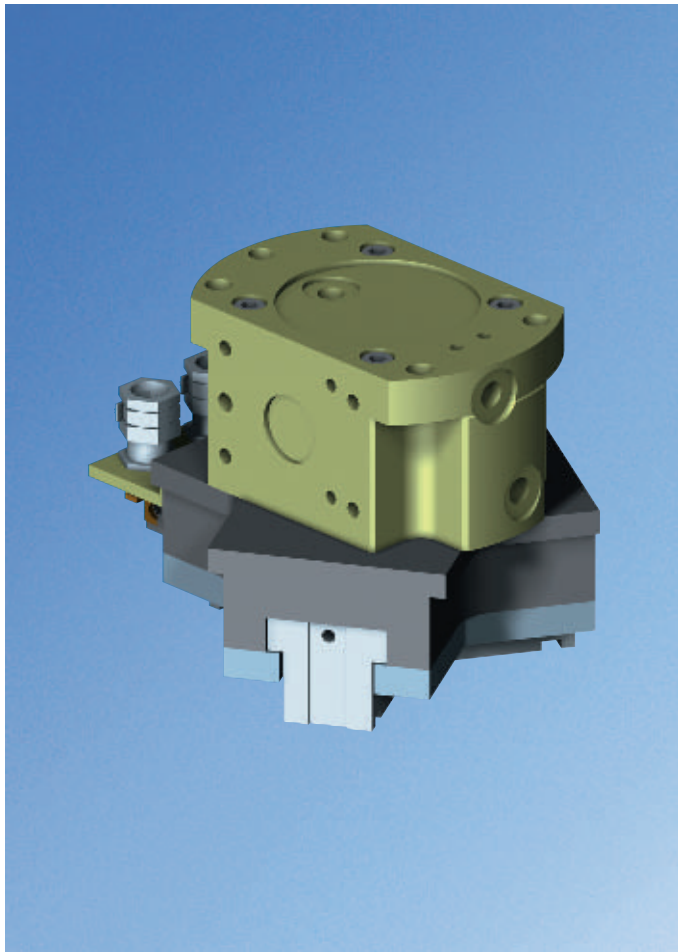
53.81.3.1008.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



2-17844-2002.1

53.81.4. 010. 31

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 20 kg
im Kraftschluss bis 8,5 kg
Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 20 kg
with force-dependent grip: up to 8,5 kg
Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

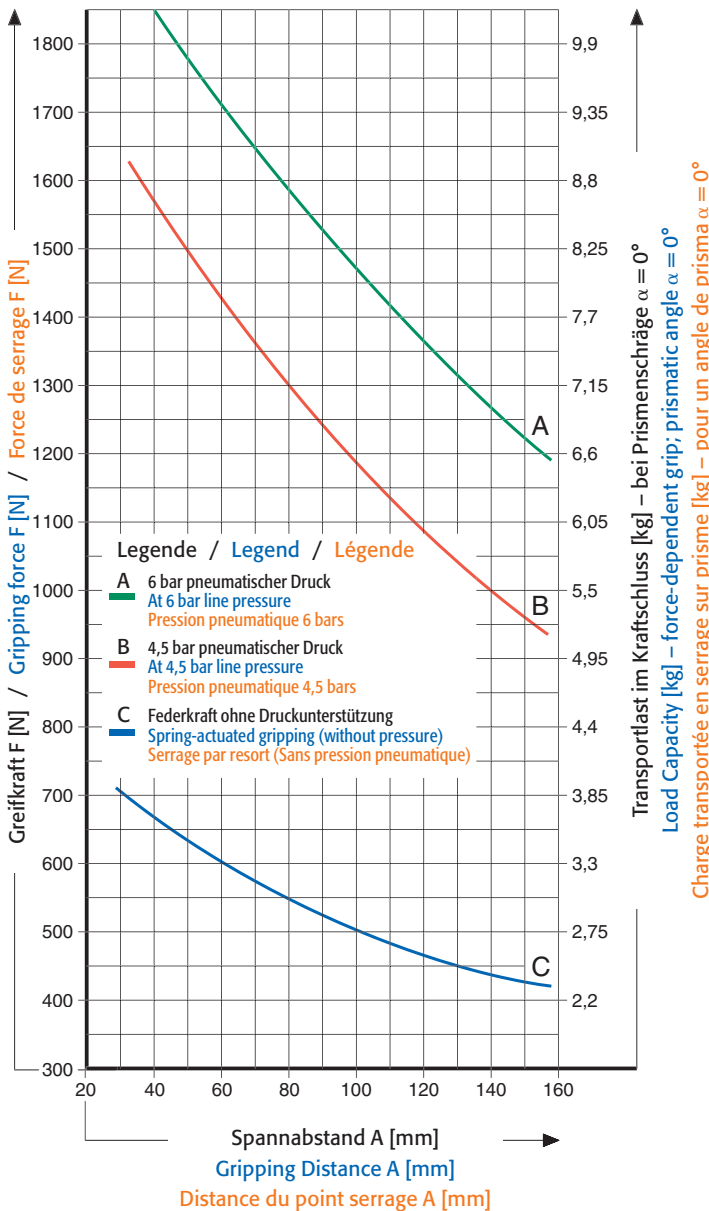
en serrage de forme jusqu'à 20 kg
en serrage par adhérence jusqu'à 8,5 kg
Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

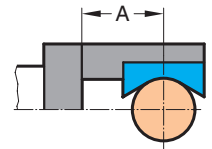
Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		10 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		31,67 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		34,21 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		10 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gipping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

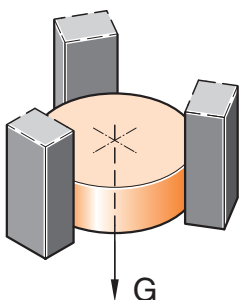
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

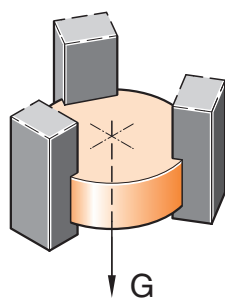
Diagramme charge transportée
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

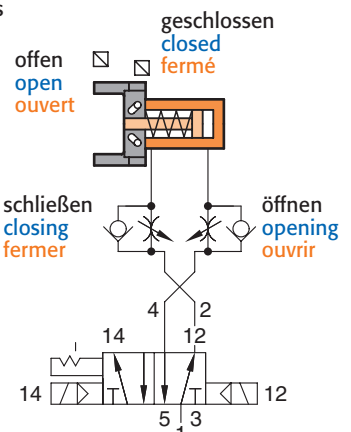
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement pneumatique



53.81.4.010.31

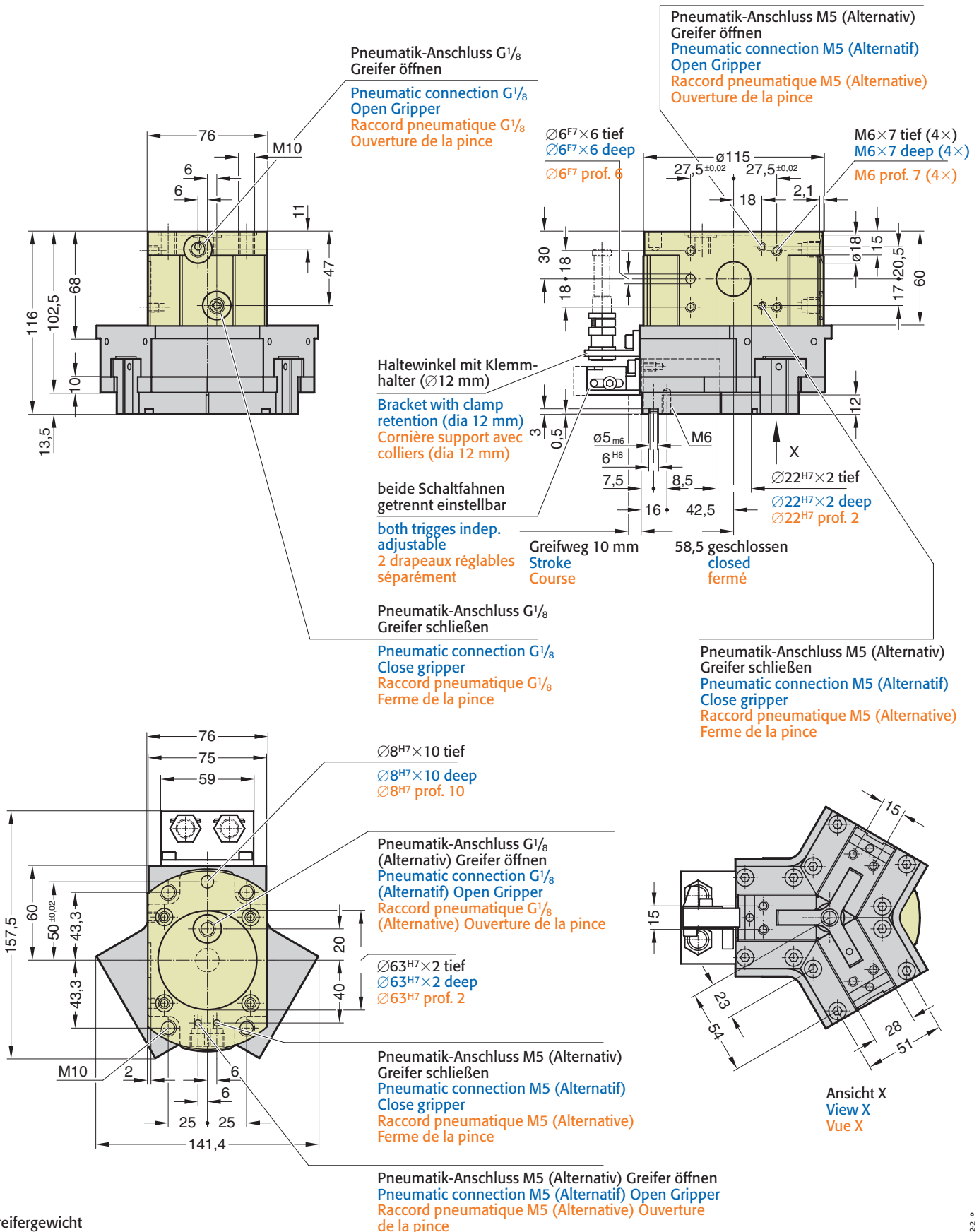
3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.4.3010.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.4.3010.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur

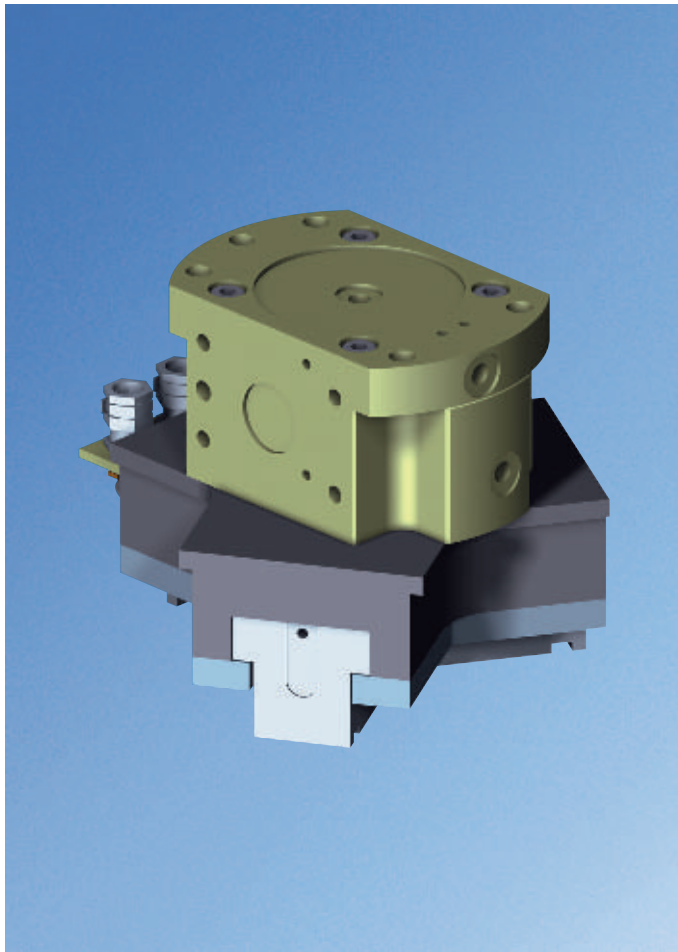


Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

3,7 kg

53.81.5. 016. 31

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 33 kg
im Kraftschluss bis 15,6 kg
Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 33 kg
with force-dependent grip: up to 15,6 kg
Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

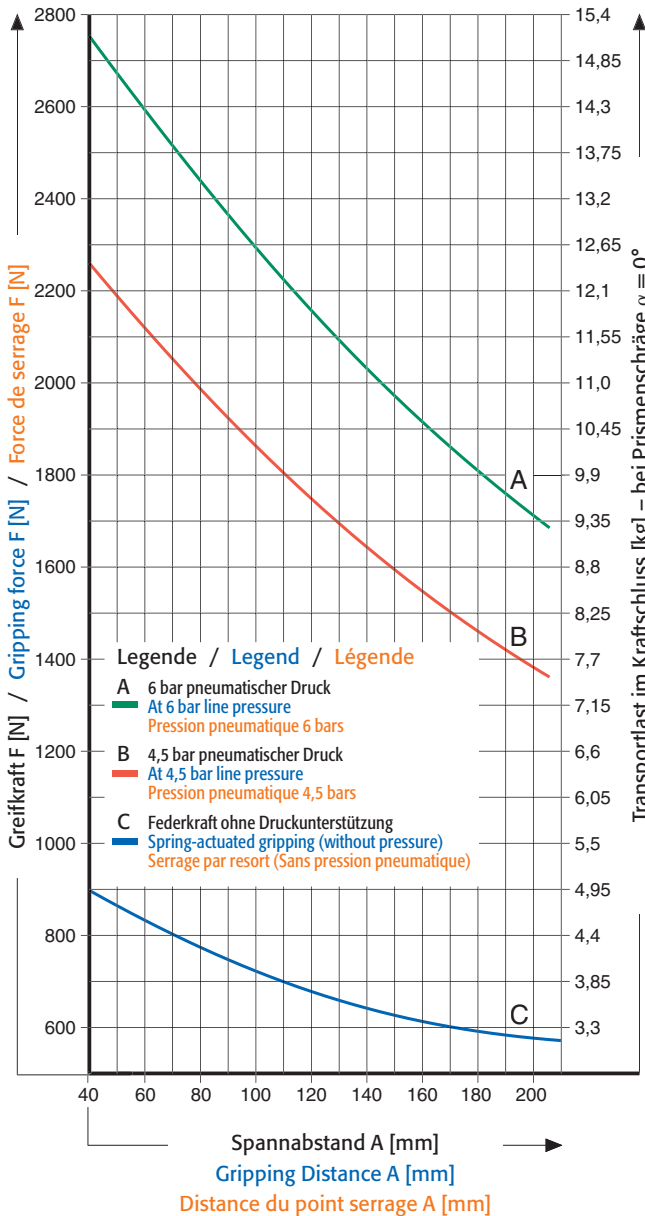
en serrage de forme jusqu'à 33 kg
en serrage par adhérence jusqu'à 15,6 kg
Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		16 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		47,90 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		52,81 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		16 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

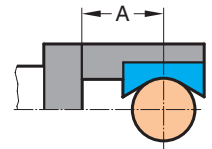


Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Transportlast im Kraftschluss [kg] – bei Prismenschräge $\alpha = 0^\circ$
 Load Capacity [kg] – force-dependent grip; prismatic angle $\alpha = 0^\circ$
 Charge transportée en serrage sur prisme [kg] – pour un angle de prisma $\alpha = 0^\circ$

Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen
 in Prismen erhöht sich die mögliche
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction
 (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers
 will increase the load capacity in accordance
 with the formula:

Value from graph
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

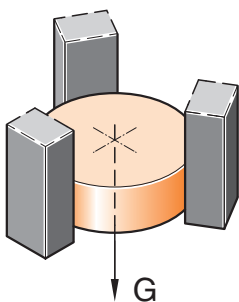
Coefficient de frottement
 des mors de serrage
 de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le
 charge transportée autorisée s'élève à:

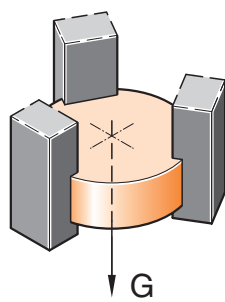
Diagramme charge transportée
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge
 transportée autorisée.

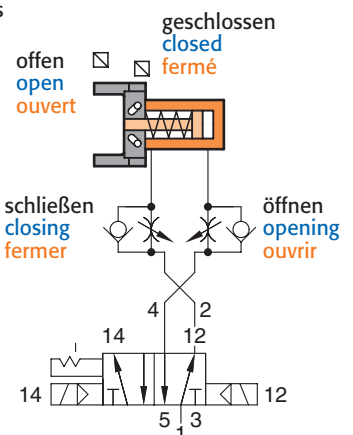
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement
 pneumatique



53.81.5.016.31

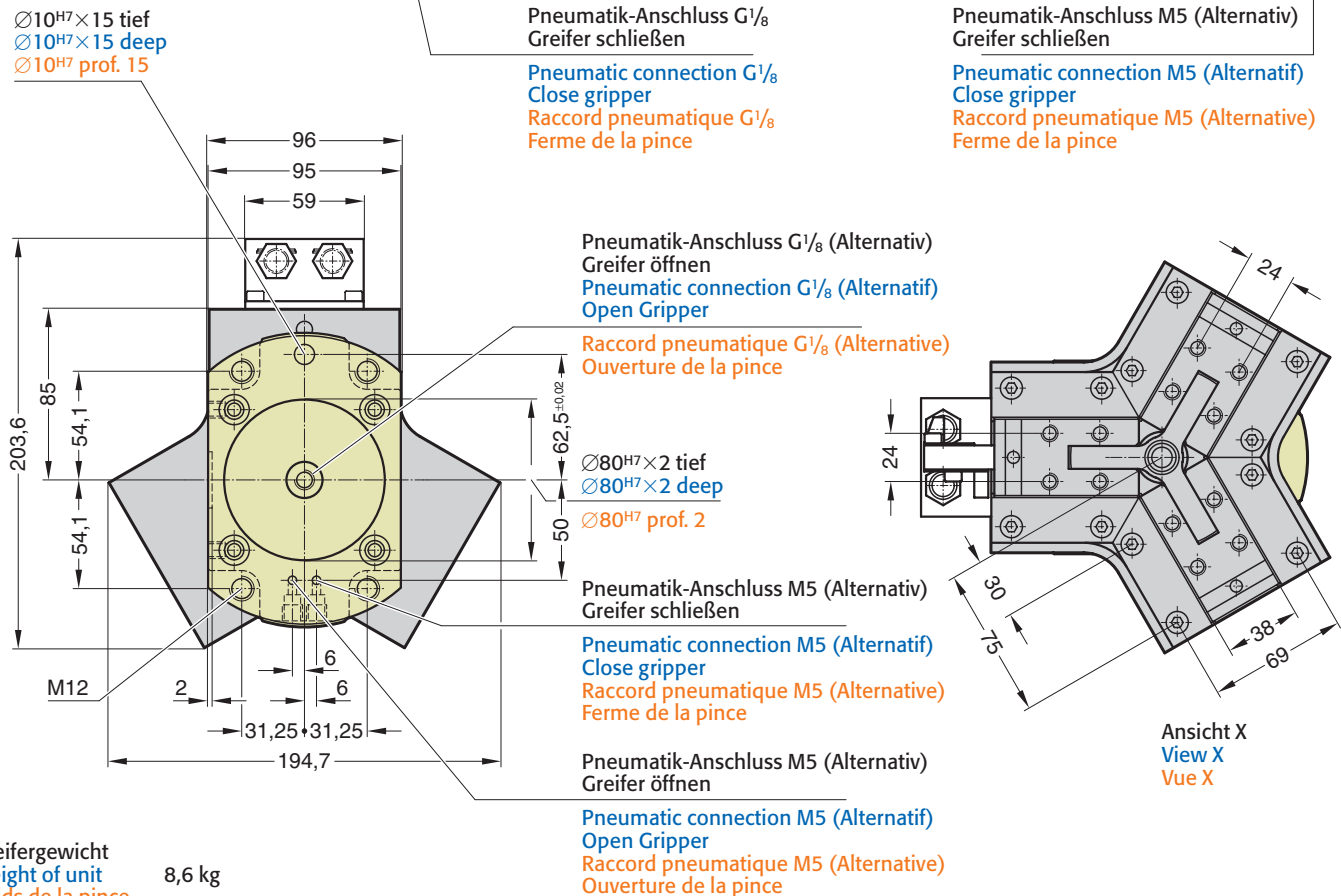
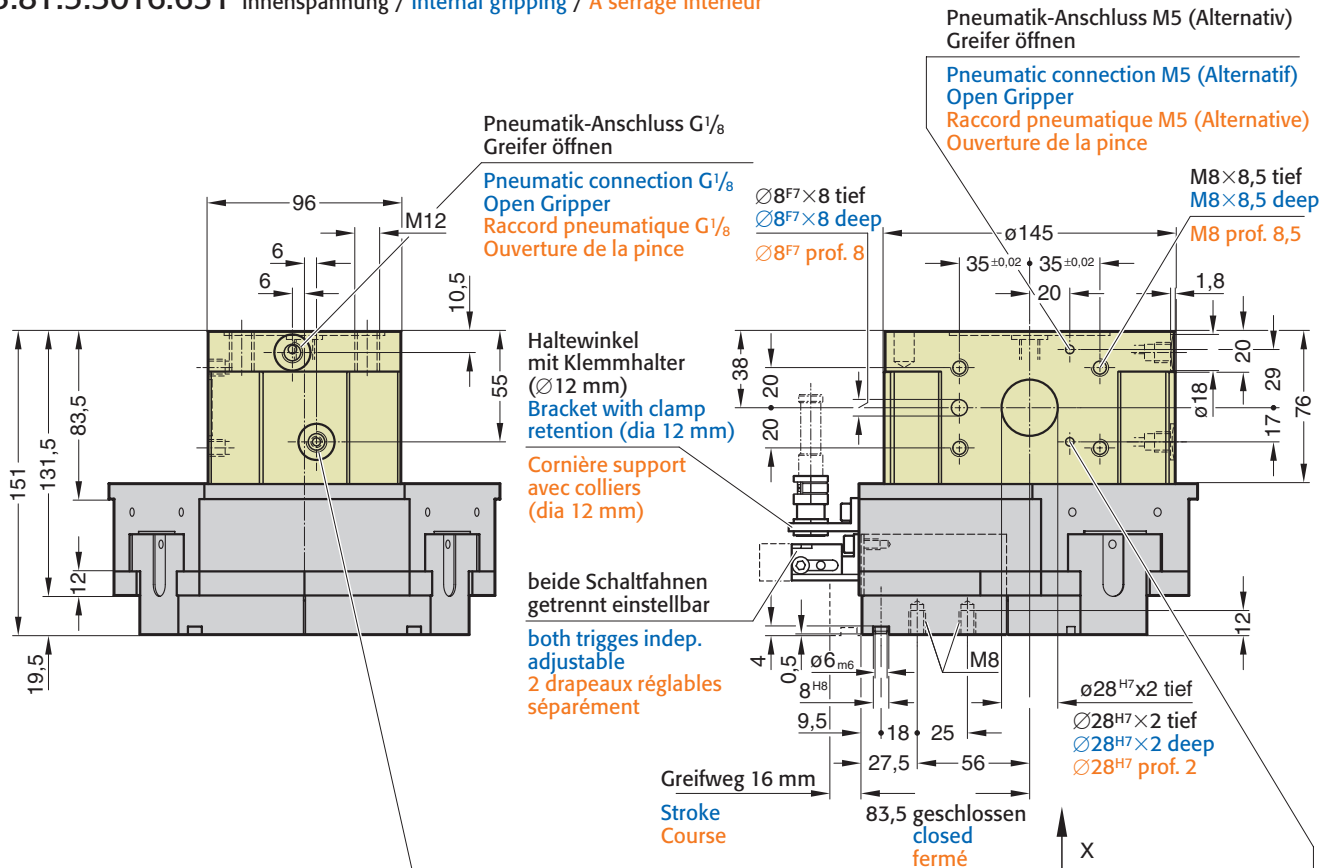
3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.5.3016.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.5.3016.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

8,6 kg



3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

3 finger gripper parallel movement

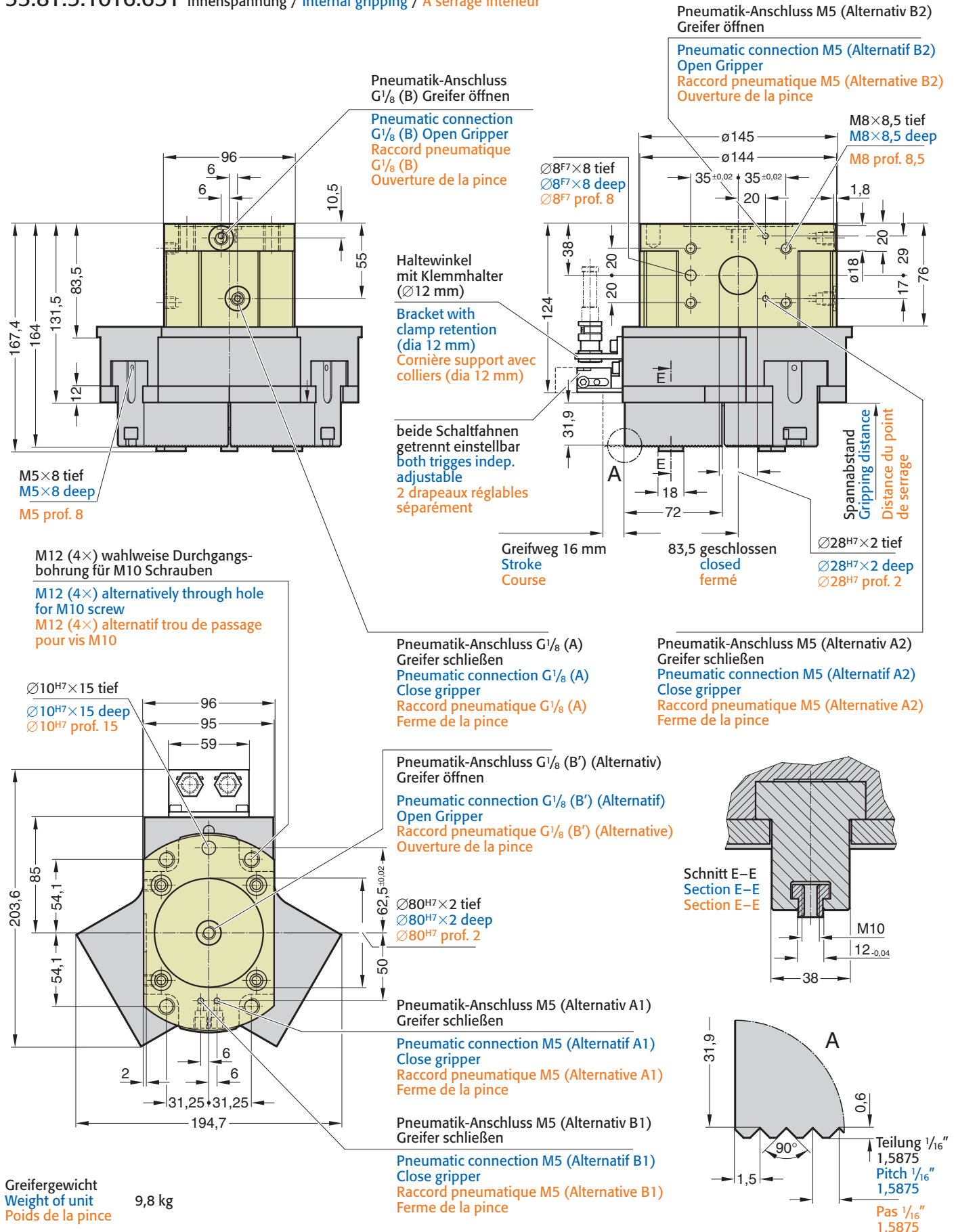
Pince à 3 doigts à mouvement parallèle

53.81.5. 016. 31

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.5.1016.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.5.1016.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur

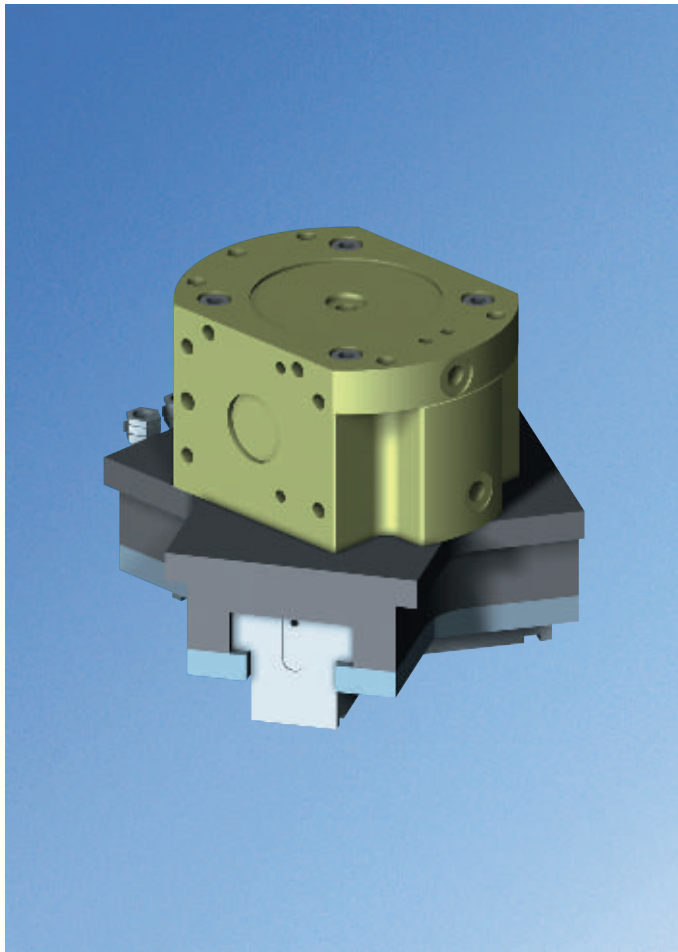


Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince 9,8 kg

2-17852/2002.1

53.81.6. 020. 31

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Transportlast

im Formschluss bis 56 kg
im Kraftschluss bis 27,8 kg
Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 56 kg
with force-dependent grip: up to 27,8 kg
Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 56 kg
en serrage par adhérence jusqu'à 27,8 kg
Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

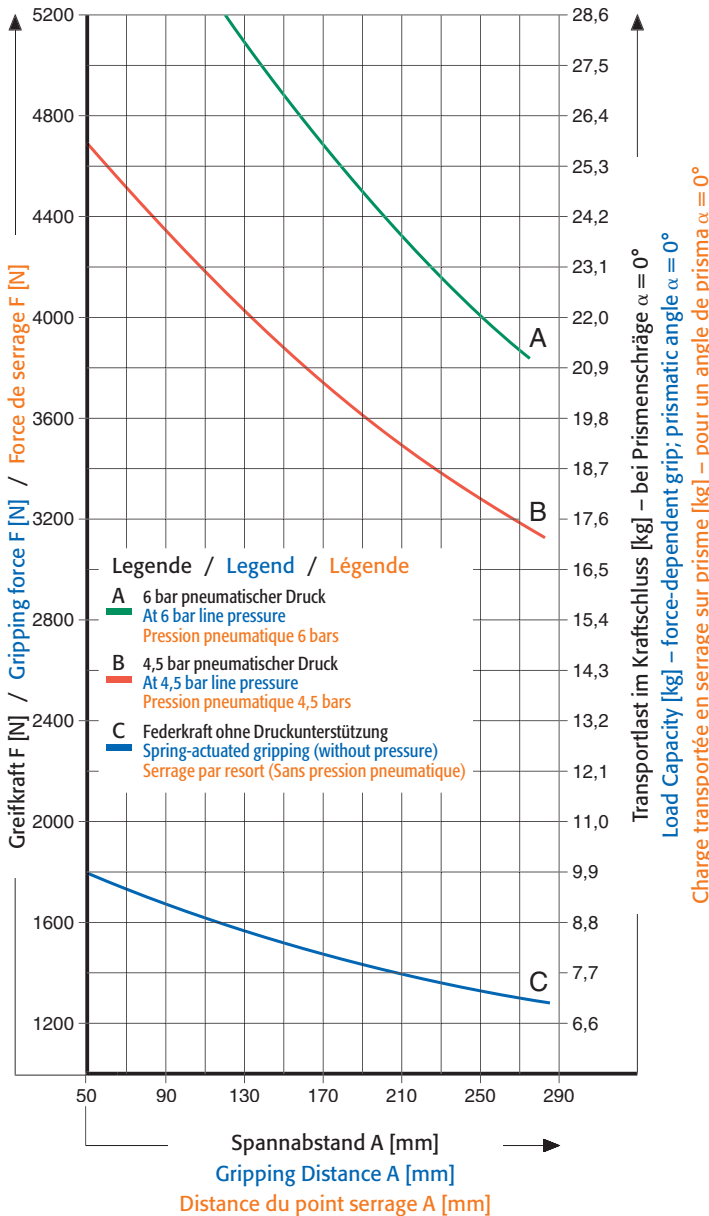
Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		20 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		102,29 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		109,36 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		20 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

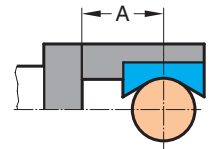
2-17853-002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction = 0,1
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

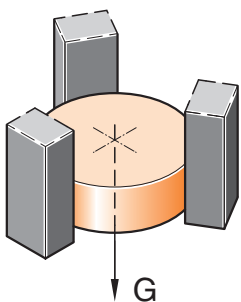
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

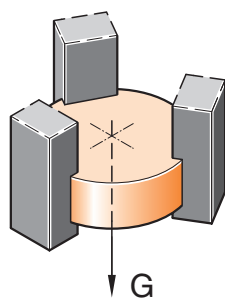
Diagramme charge transportée
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

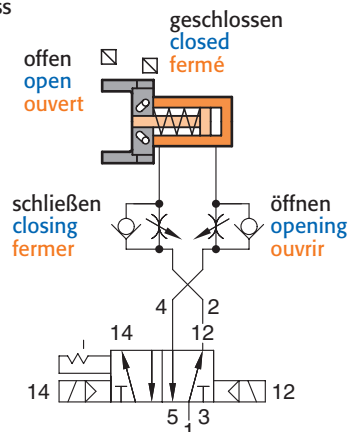
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement pneumatique



53.81.6. 020. 31

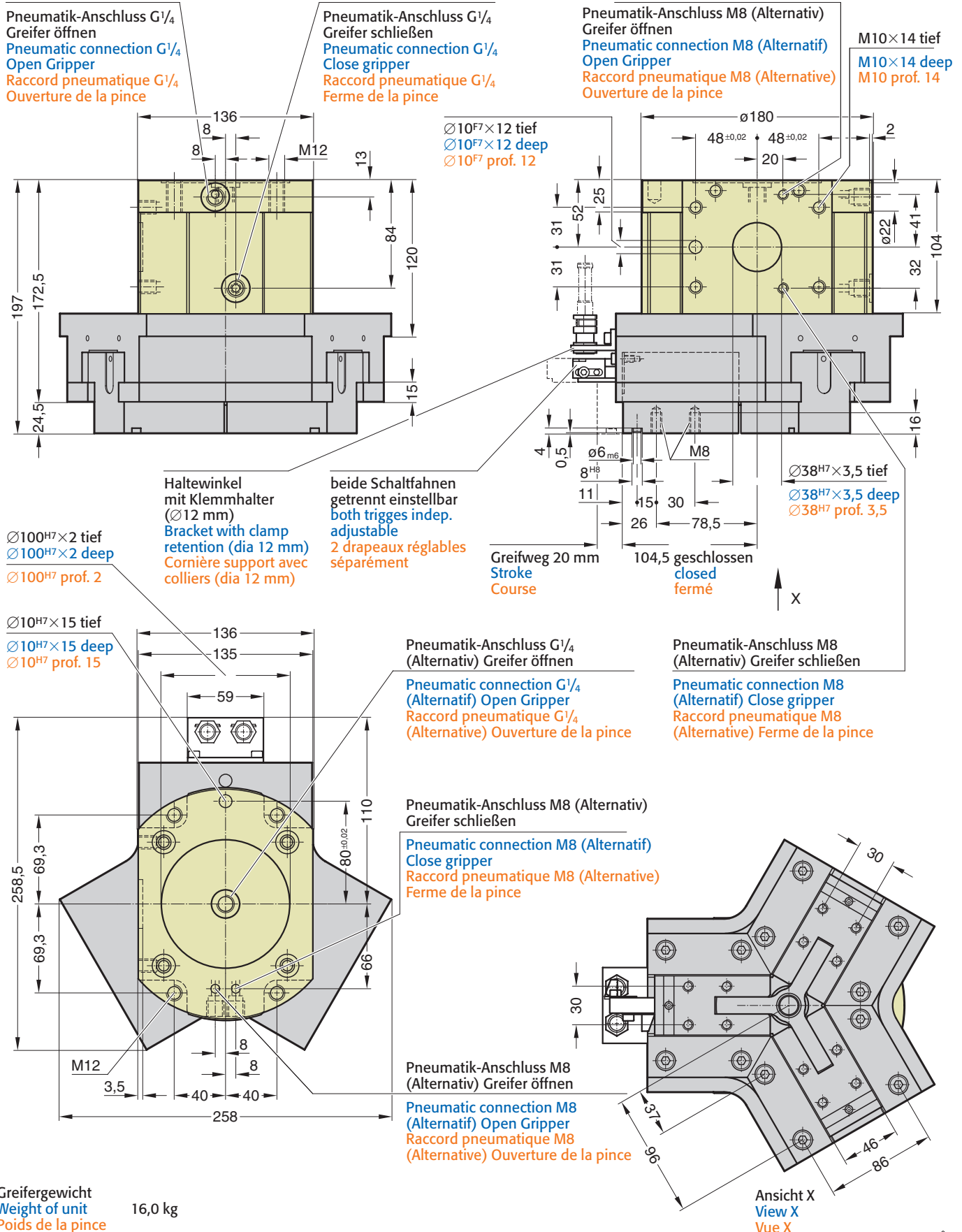
3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.6.3020.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.6.3020.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

16,0 kg



3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

3 finger gripper parallel movement

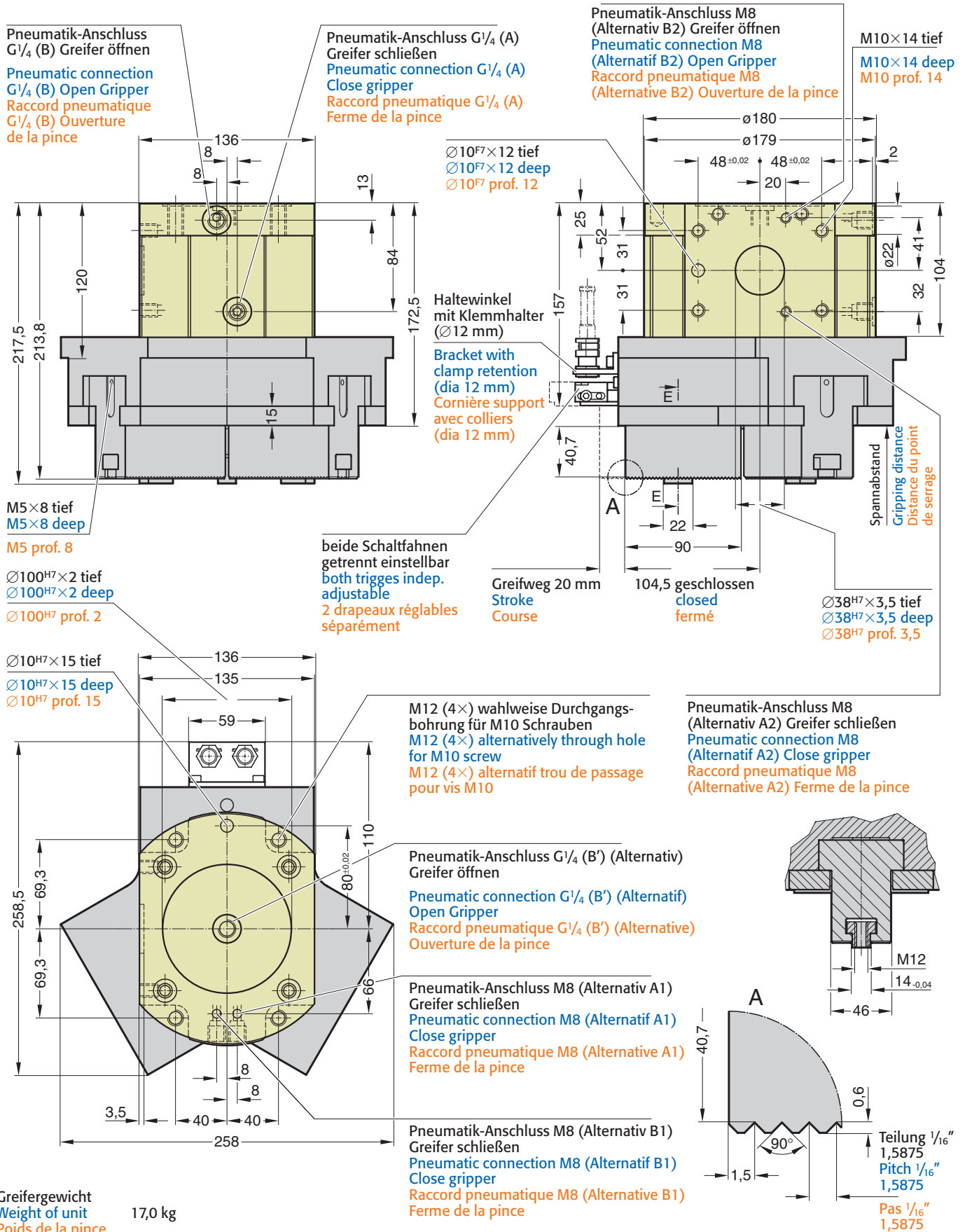
Pince à 3 doigts à mouvement parallèle

53.81.6. 020. 31

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.6.1020.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.6.1020.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince 17,0 kg

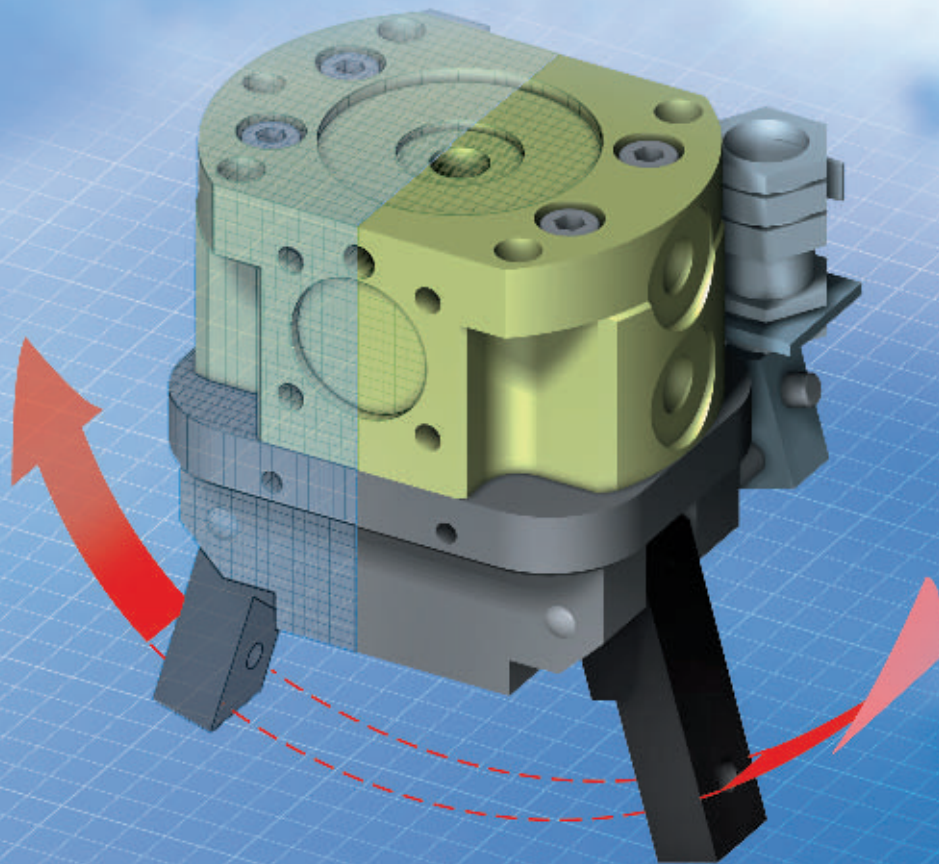
2-17856-2002-1 0



2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

+ + 2 finger gripper swivel movement

+ + Pince à 2 doigts à mouvement angulaire







Technische Beschreibung

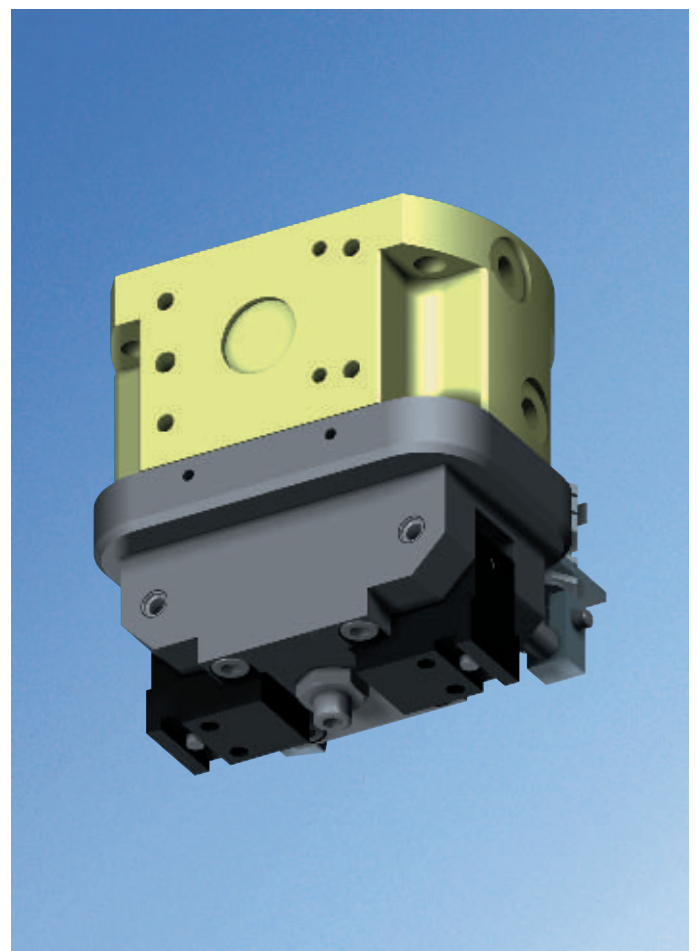
- Kolbengehäuse aus hochfestem Aluminium
- Erweiterter DIN / ISO Flansch zur direkten Montage an Roboter, Portalroboter und Handhabungsgeräte
- Seitliche Befestigungsmöglichkeit am Gehäuse
- Möglichkeit der Lagefixierung über Zentrierung und seitlicher Stiftbohrung
- In Spannrichtung federunterstützter Kolben
- Kulisse aus Stahl zum Umsetzen der Kolben- in die Winkelbewegung der Finger oder Backen
- Führungsgehäuse für die Finger oder Backen aus hartcoatiertem Aluminium mit gehärtetem Stift als Drehlagerung
- Begrenzung des Öffnungswinkels möglich
- Finger oder Backen mit Quernut zur Fingermontage aus Stahl
- Halter für 2 Näherungsschalter (Ø 12 mm)
- Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlosen Anschluss
- Ausgelegt für wartungsarmen Betrieb
- Einfache Nachschmiermöglichkeit

Technical description

- Piston housing of high-strength aluminium
- Extended DIN / ISO flange for direct assembly on robots, gantry robots and handling equipment
- Lateral attachment option on housing
- Possibility of position fixing using centering ring and lateral pin hole
- Spring-assisted piston in clamping direction
- Steel link for converting the piston movement into the angular movement of the fingers or jaws
- Guide housing for the fingers or jaws of hard-coated aluminium with hardened pin as pivot bearing
- Limitation of opening angle possible
- Fingers or jaws with transverse groove for finger assembly in steel
- Cams for recognising the position of the jaws
- Holder for 2 proximity switches (dia. 12 mm)
- Air connections for size 3 and above also for hoseless connection
- Designed for low-maintenance operation
- Simple relubrication capability

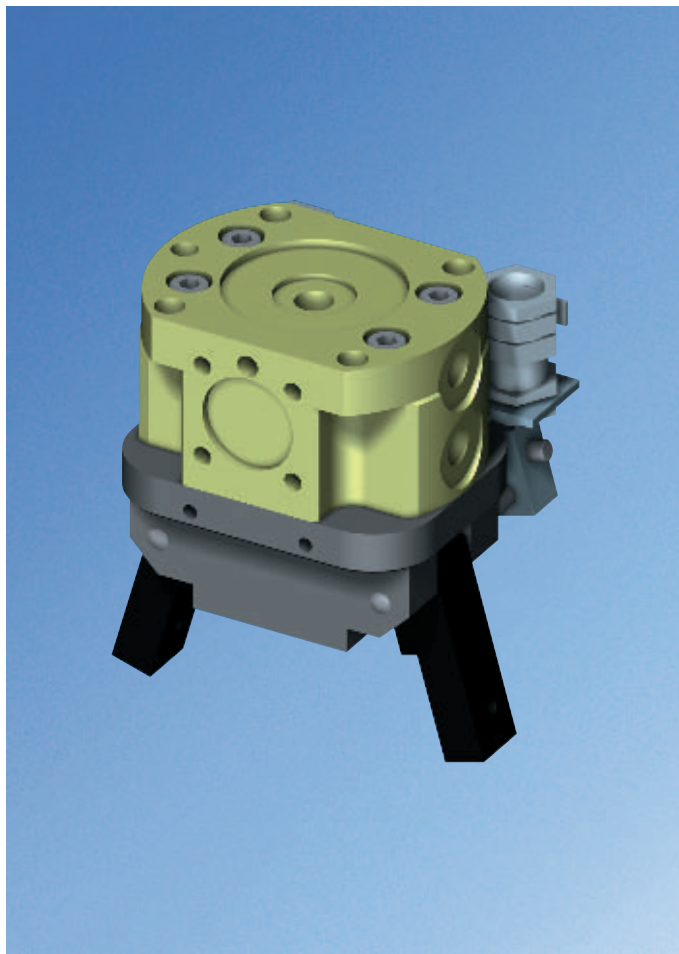
Description technique

- Corps de piston en aluminium à haute résistance
- Bride DIN / ISO élargie pour le montage direct sur robot, robot – portique et manipulateur
- Possibilité de fixation latérale sur le corps
- Possibilité de fixation avec anneau de centrage et latéralement avec tron de goupille
- Piston avec ressort dans le sens du serrage
- Coulisse en acier pour transformer le mouvement du piston en mouvement angulaire des doigts ou mâchoires
- Guide pour doigts ou mâchoires en aluminium à revêtement trempé avec broche trempée servant de palier pivotant
- Possibilité de limitation de l'angle d'ouverture
- Doigt ou mâchoire en acier avec rainure transversale pour montage des doigt
- Ergot pour identification de la position des mâchoires
- Support pour 2 détecteurs capacitifs (Ø 12 mm)
- Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour raccord sans tuyau également
- Conception pour fonctionnement avec faible maintenance
- Facilité de regraissage



53.71.2. 015.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
 2 finger gripper swivel movement
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Transportlast

im Formschluss bis 5 kg
 im Kraftschluss bis 2,2 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 5 kg
 with force-dependent grip: up to 2,2 kg
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 5 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 2,2 kg
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

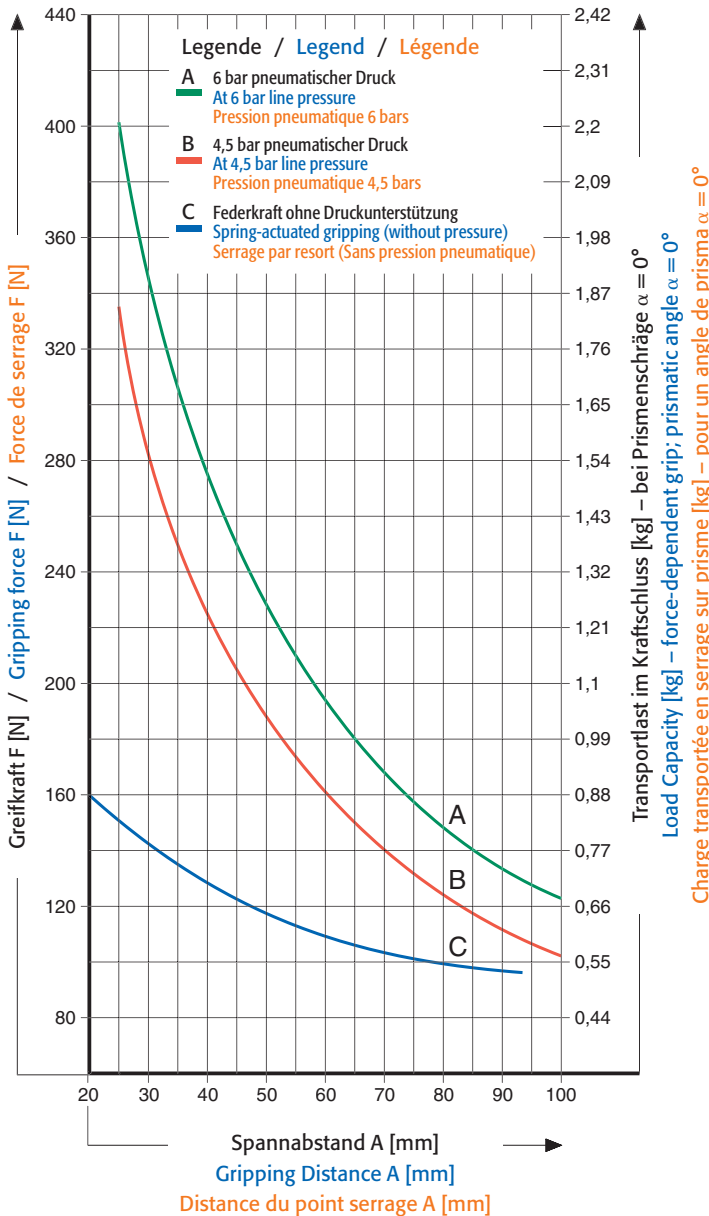
Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		15°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		8,64 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		10,18 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		6 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

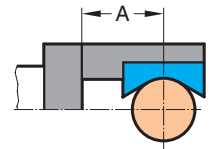
2-17855-2002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen
 in Prismen erhöht sich die mögliche
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast

$$\cos \alpha$$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction = 0,1
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers
 will increase the load capacity in accordance
 with the formula:

Value from graph

$$\cos \alpha$$

However, the unit's rated carrying capacity
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

Coefficient de frottement
 des mors de serrage
 de la pièce = 0,1

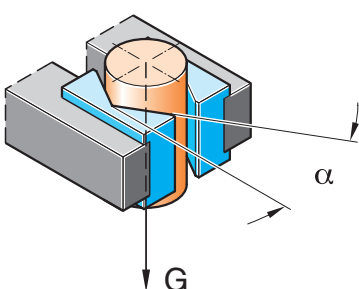
Dans le cas de serrage sur prisme, le
 charge transportée autorisée s'élève à:

Diagramme charge transportée

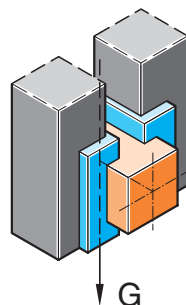
$$\cos \alpha$$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge
 transportée autorisée.

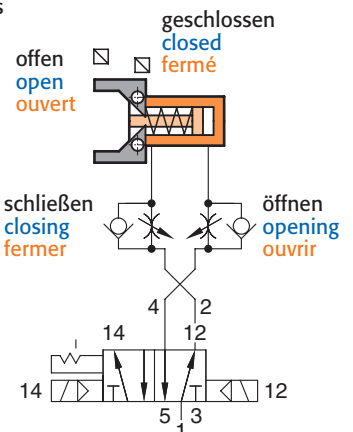
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement
 pneumatique



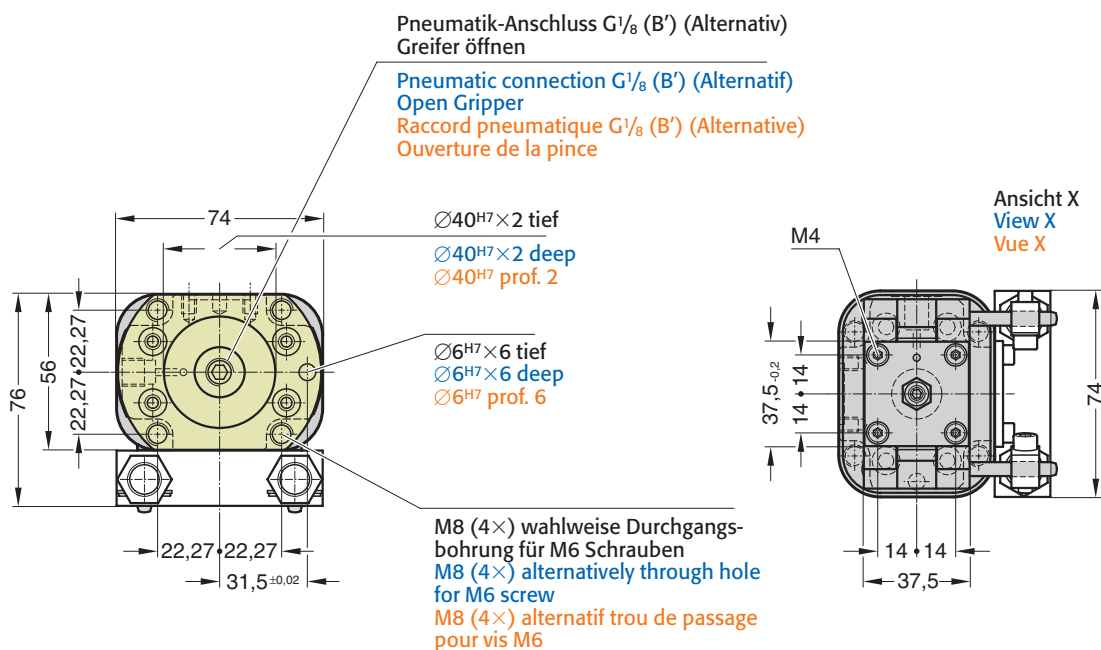
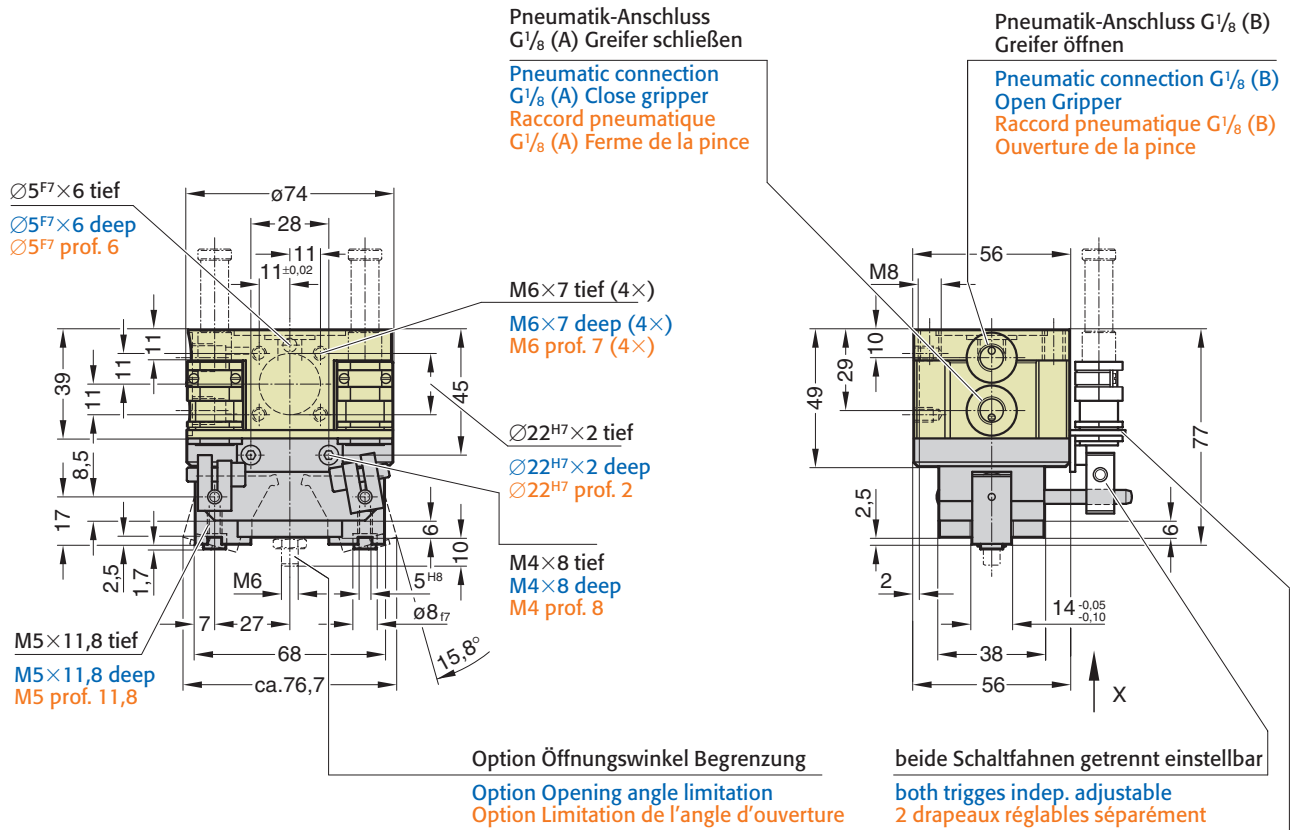


2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
2 finger gripper swivel movement
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire

53.71.2. 015.501

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.2.3015.501



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

0,9 kg

53.71.3. 017.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
 2 finger gripper swivel movement
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Transportlast

im Formschluss bis 10 kg
 im Kraftschluss bis 4,5 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 10 kg
 with force-dependent grip: up to 4,5 kg
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

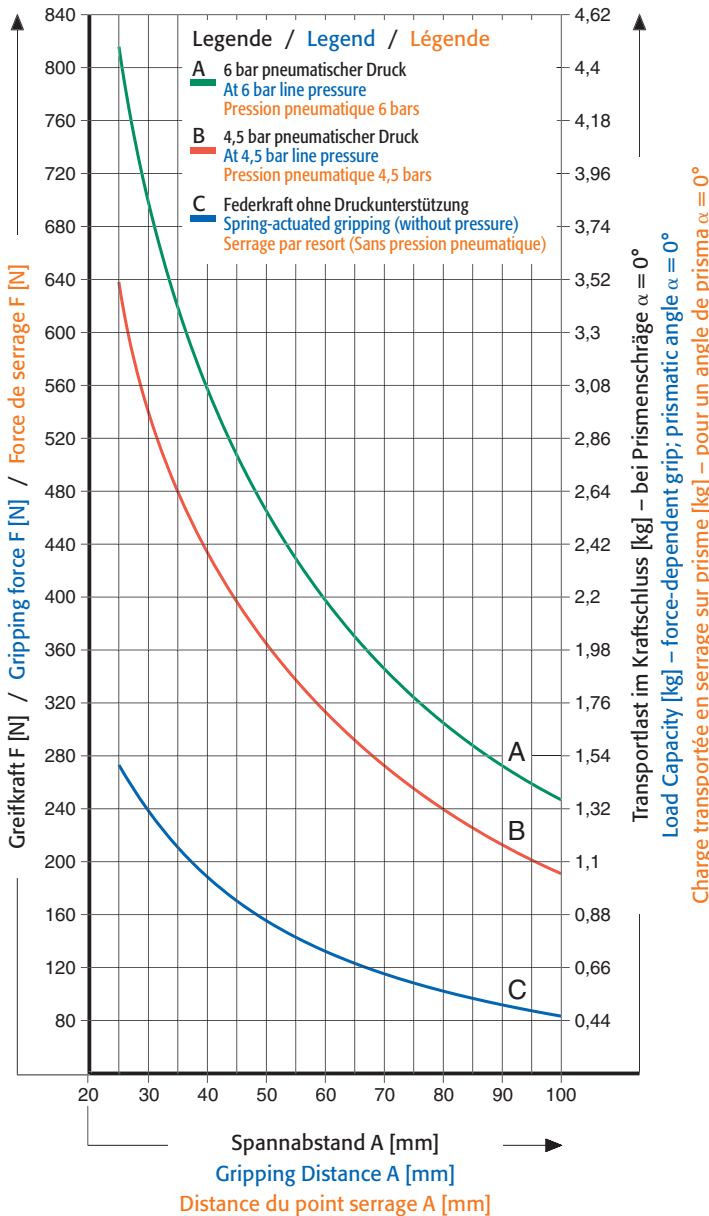
en serrage de forme jusqu'à 10 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 4,5 kg
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

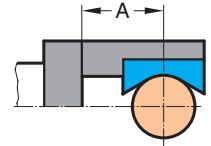
Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		17°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		18,10 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		19,63 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		8 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypotheses

Accélération = 3 m/sec²

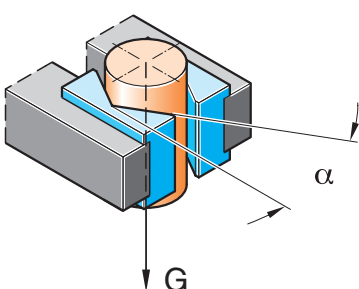
Coefficient of friction des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

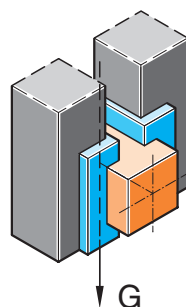
Diagramme charge transportée
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

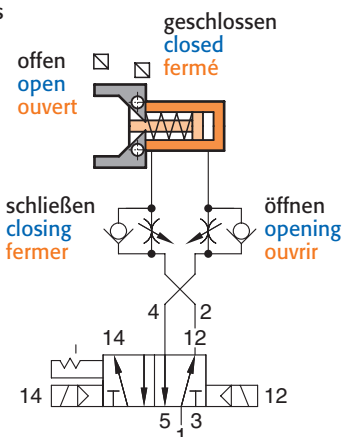
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement pneumatique



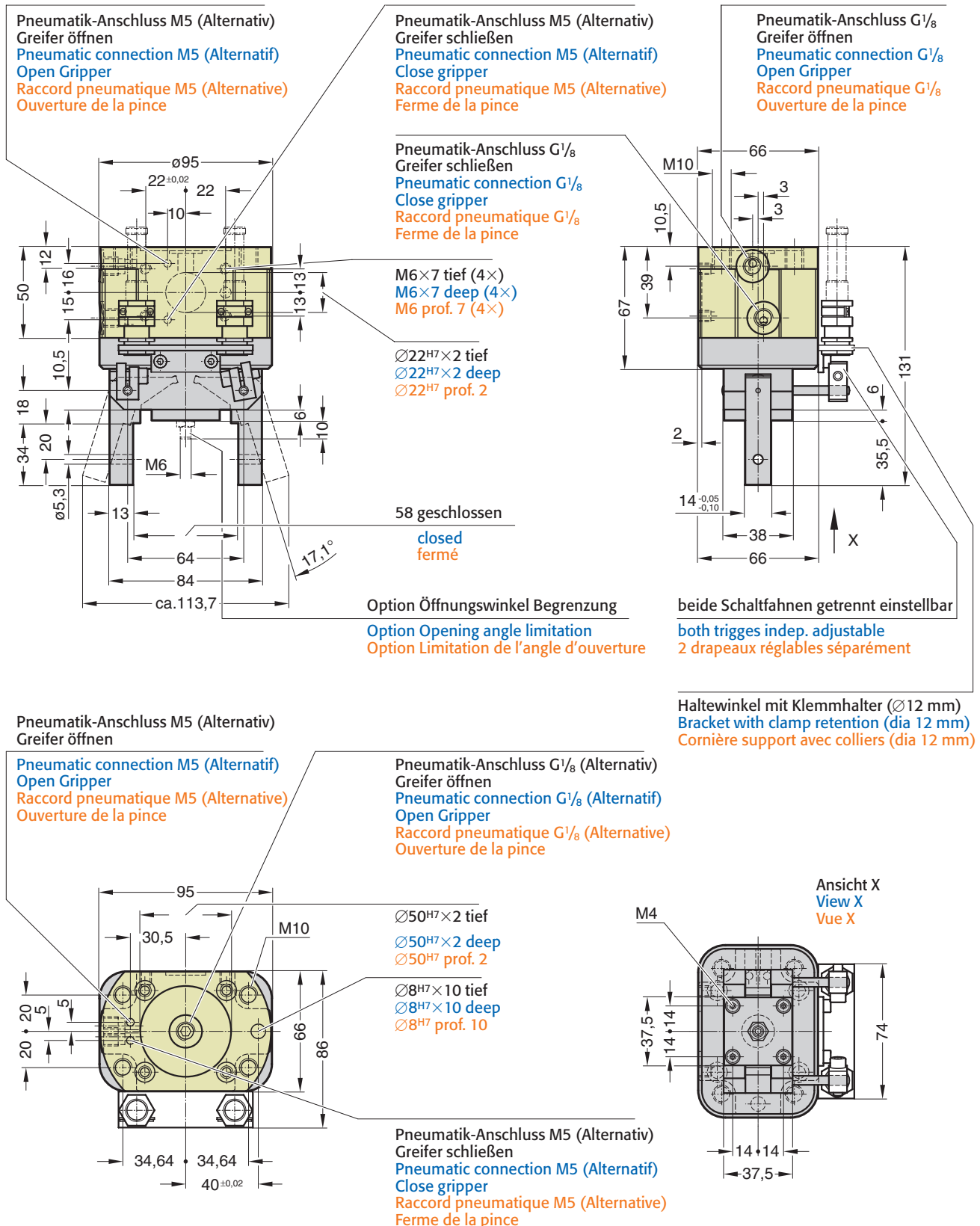
53.71.3.017.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.3.2017.501



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

1,6 kg

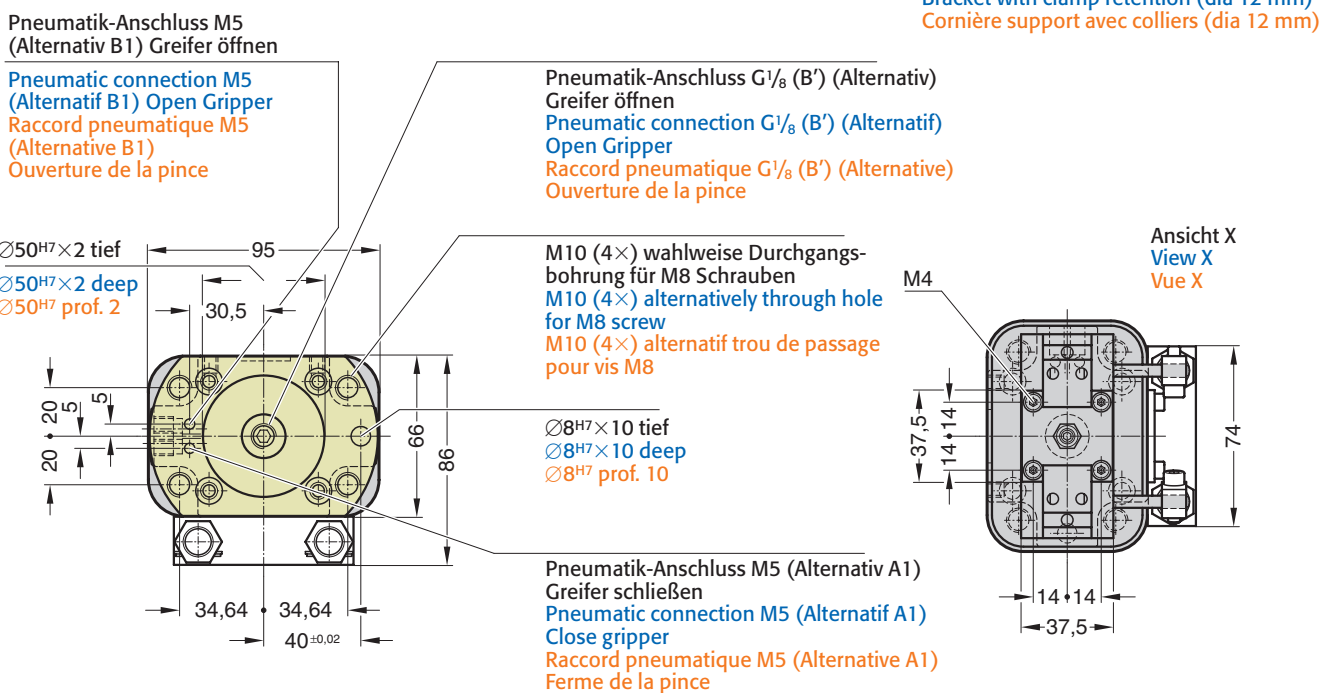
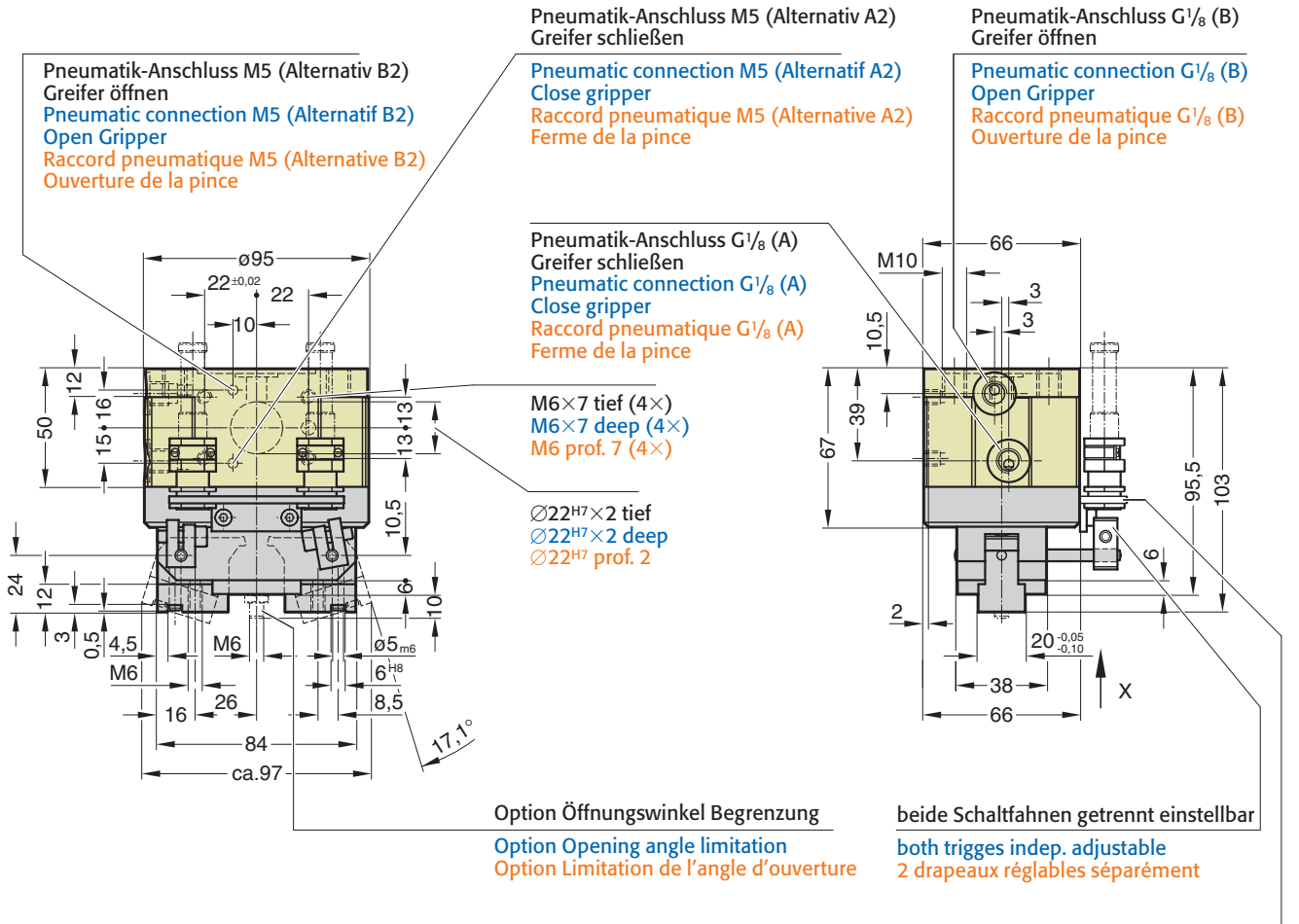


2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
2 finger gripper swivel movement
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire

53.71.3.017.501

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.3.3017.501

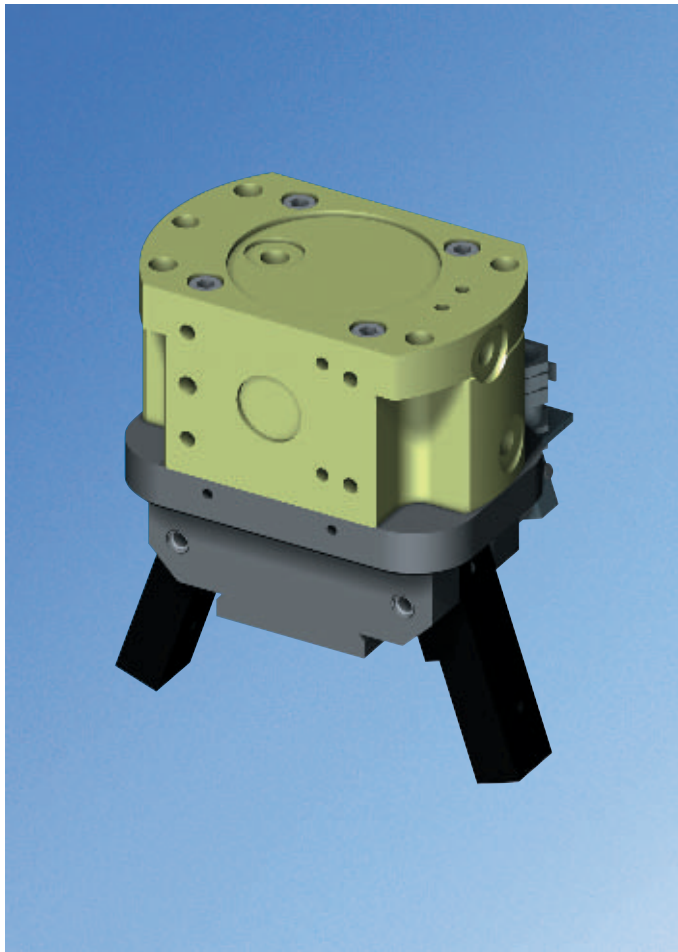


Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

1,5 kg

53.71.4. 018.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
 2 finger gripper swivel movement
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Transportlast

im Formschluss bis 20 kg
 im Kraftschluss bis 8,6 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 20 kg
 with force-dependent grip: up to 8,6 kg
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 20 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 8,6 kg
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

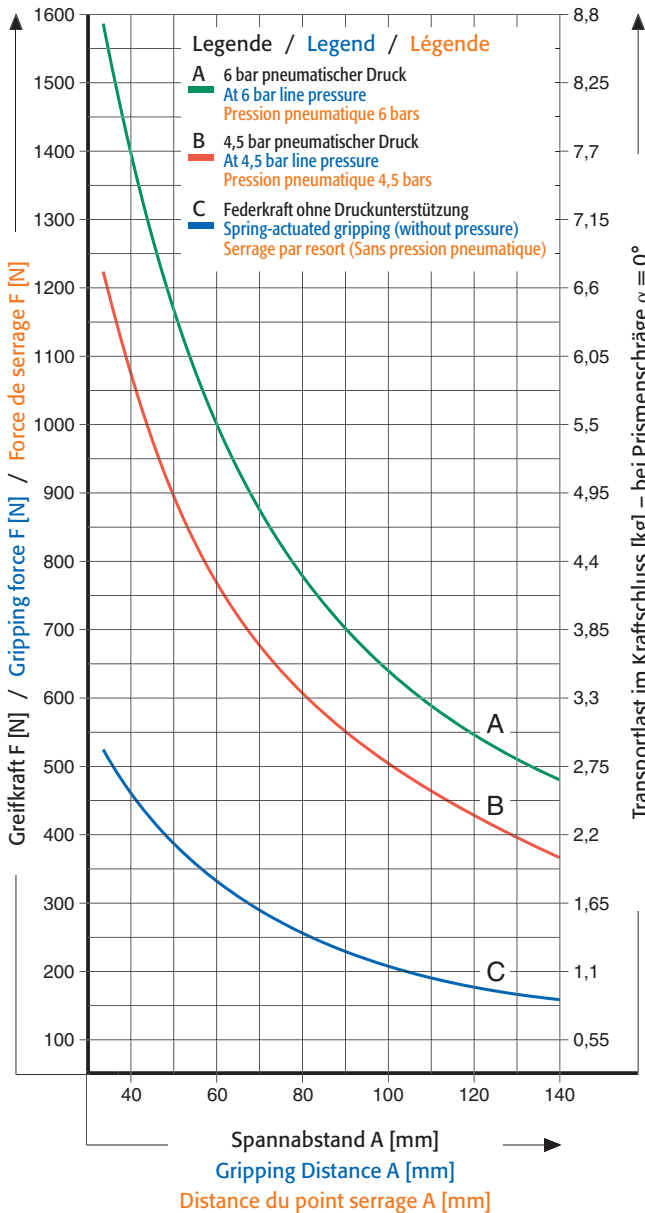
Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		18°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-hold	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		31,67 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		34,21 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		10 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

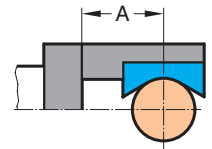
2-17867-002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

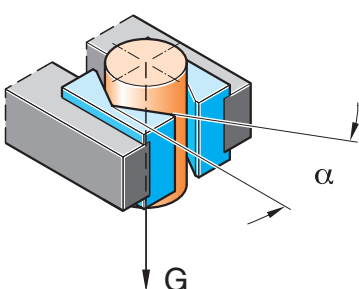
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

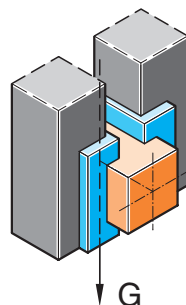
Diagramme charge transportée
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

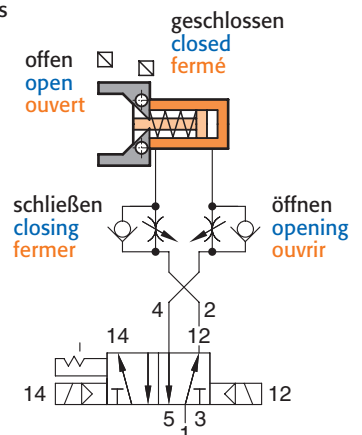
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement pneumatique



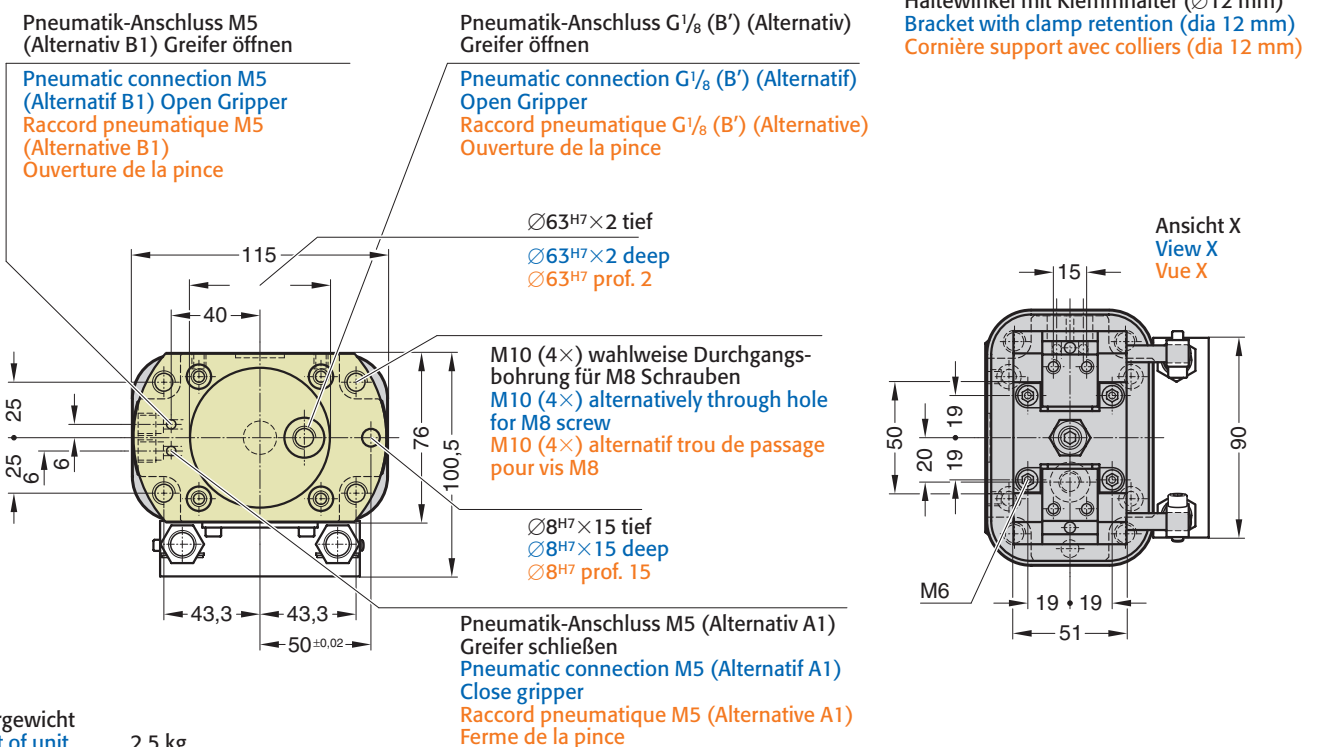
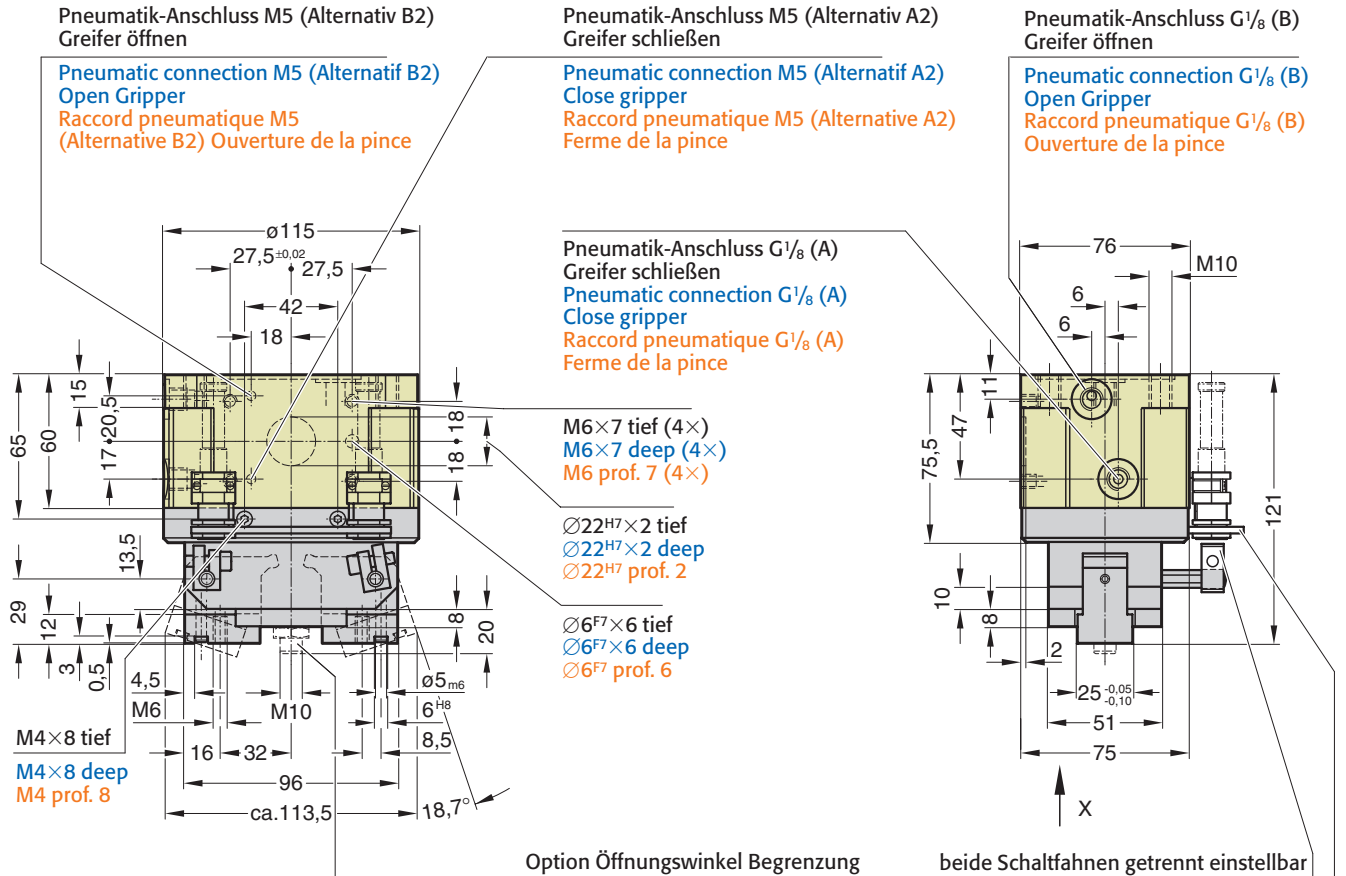


2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
2 finger gripper swivel movement
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire

53.71.4. 018.501

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

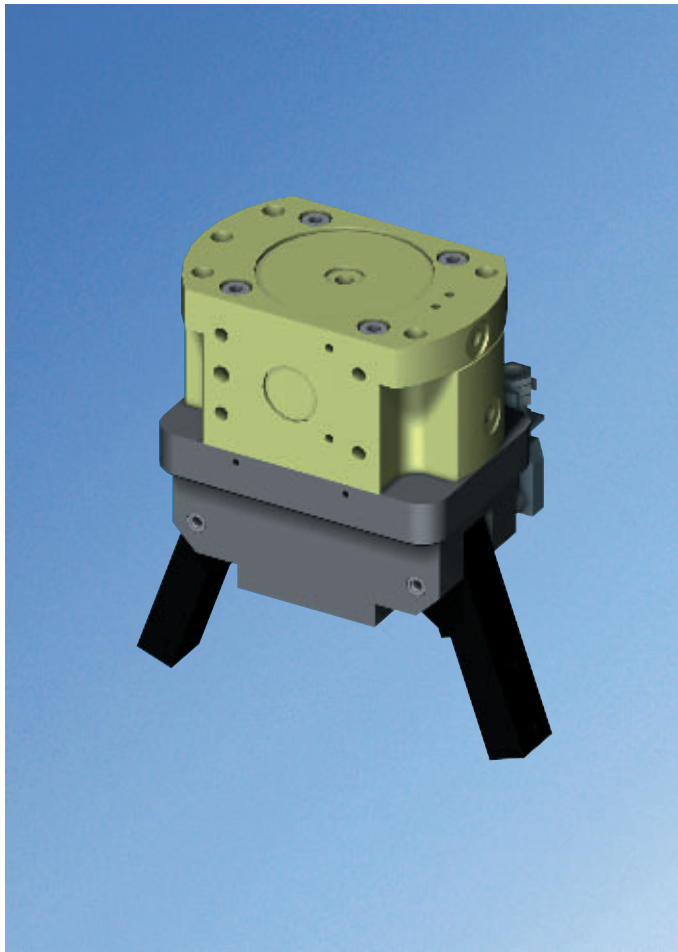
53.71.4.3018.501



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince 2,5 kg

53.71.5. 019.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
 2 finger gripper swivel movement
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Transportlast

im Formschluss bis 33 kg
 im Kraftschluss bis 17,1 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 33 kg
 with force-dependent grip: up to 17,1 kg
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

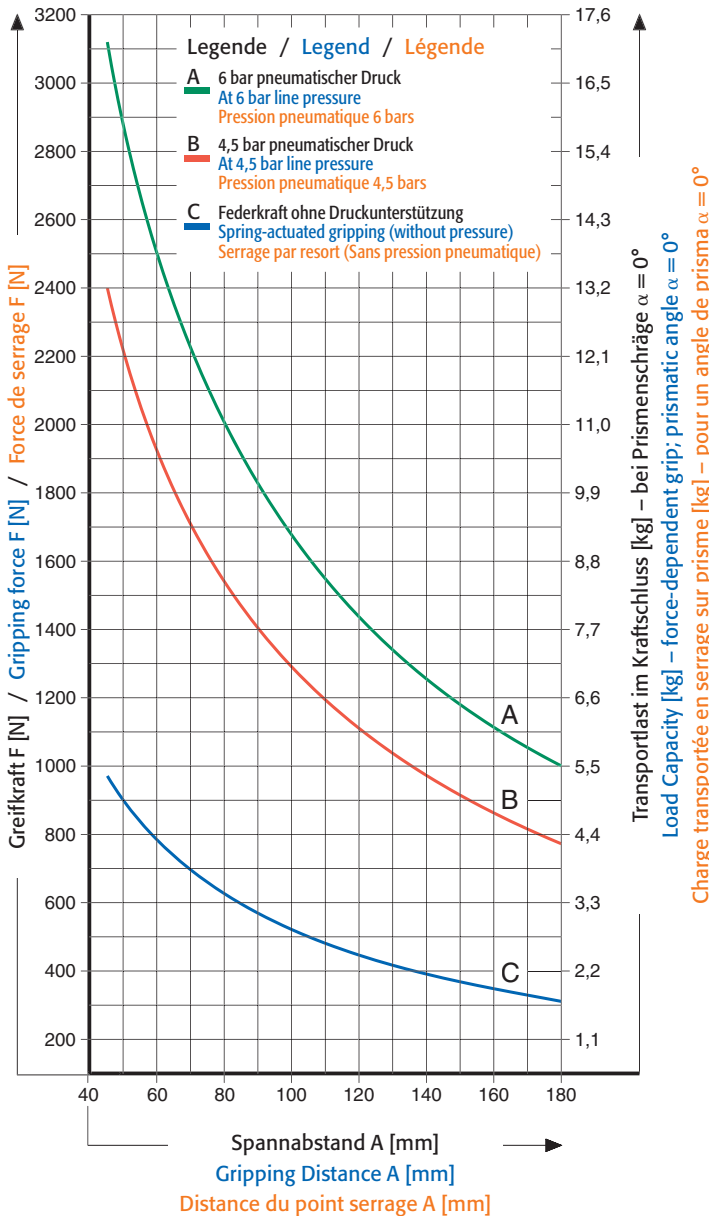
en serrage de forme jusqu'à 33 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 17,1 kg
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

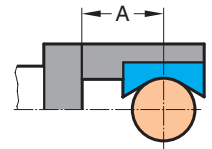
Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		19°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		47,90 cm ²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		52,81 cm ²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		16 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
Gripping Distance
Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen
 in Prismen erhöht sich die mögliche
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast
 $\cos \alpha$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction
 (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers
 will increase the load capacity in accordance
 with the formula:

Value from graph
 $\cos \alpha$

However, the unit's rated carrying capacity
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

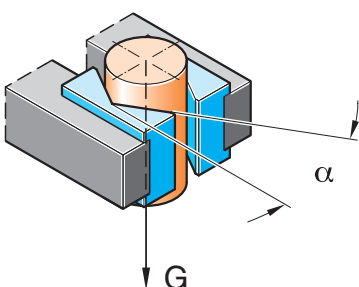
Coefficient de frottement
 des mors de serrage
 de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le
 charge transportée autorisée s'élève à:

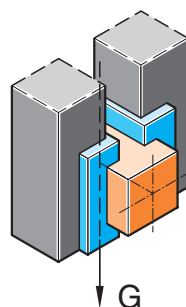
Diagramme charge transportée
 $\cos \alpha$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge
 transportée autorisée.

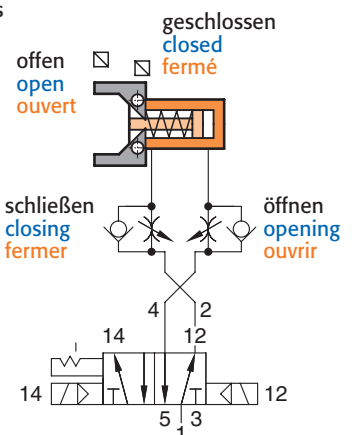
Kraftschlüssiges Spannen
Force-Depending Gripping
Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
Positive Form-Lock Gripping
Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
Pneumatic Connection
Raccordement pneumatique



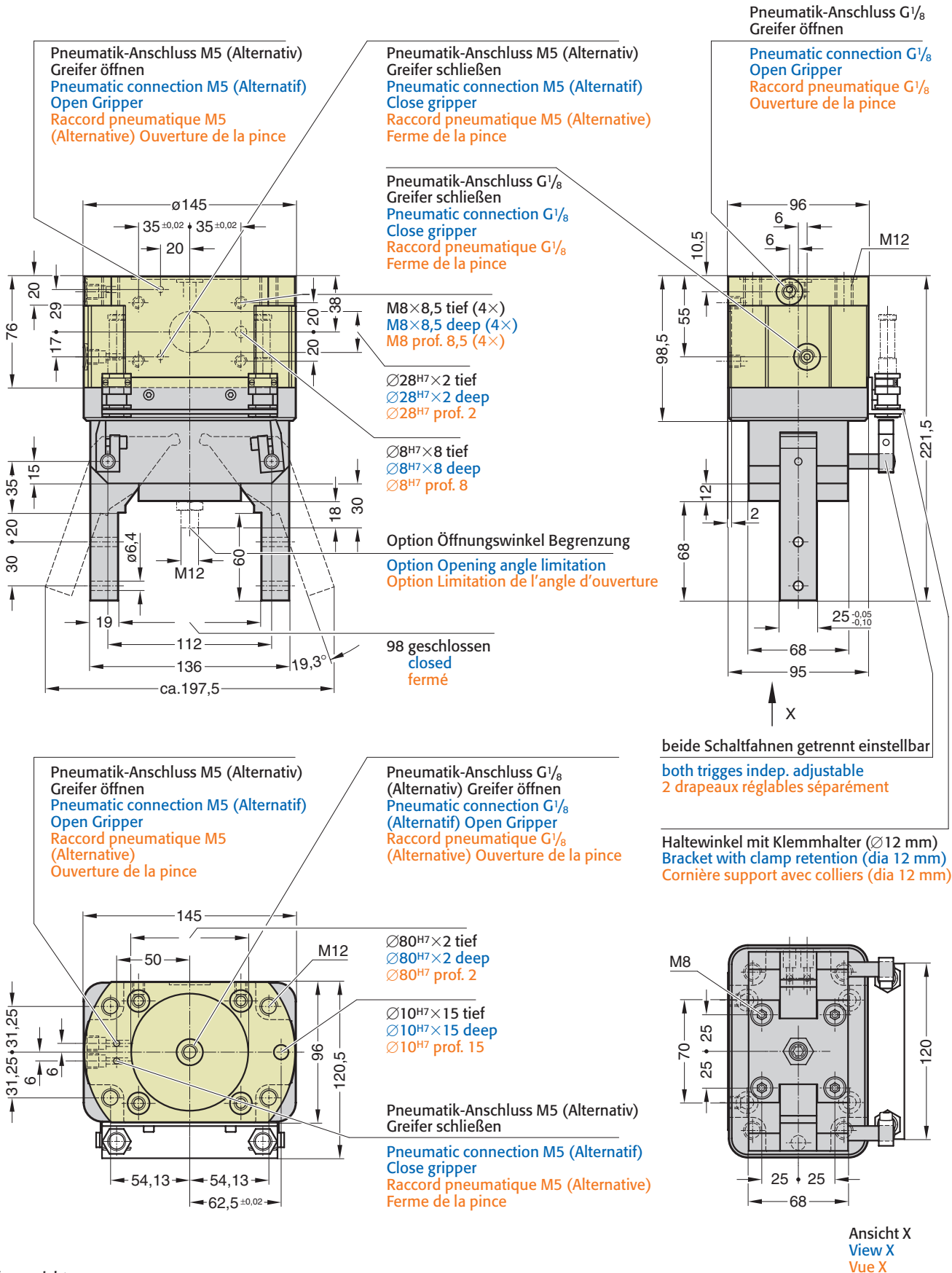
53.71.5. 019.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.5.2019.501



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

5,9 kg

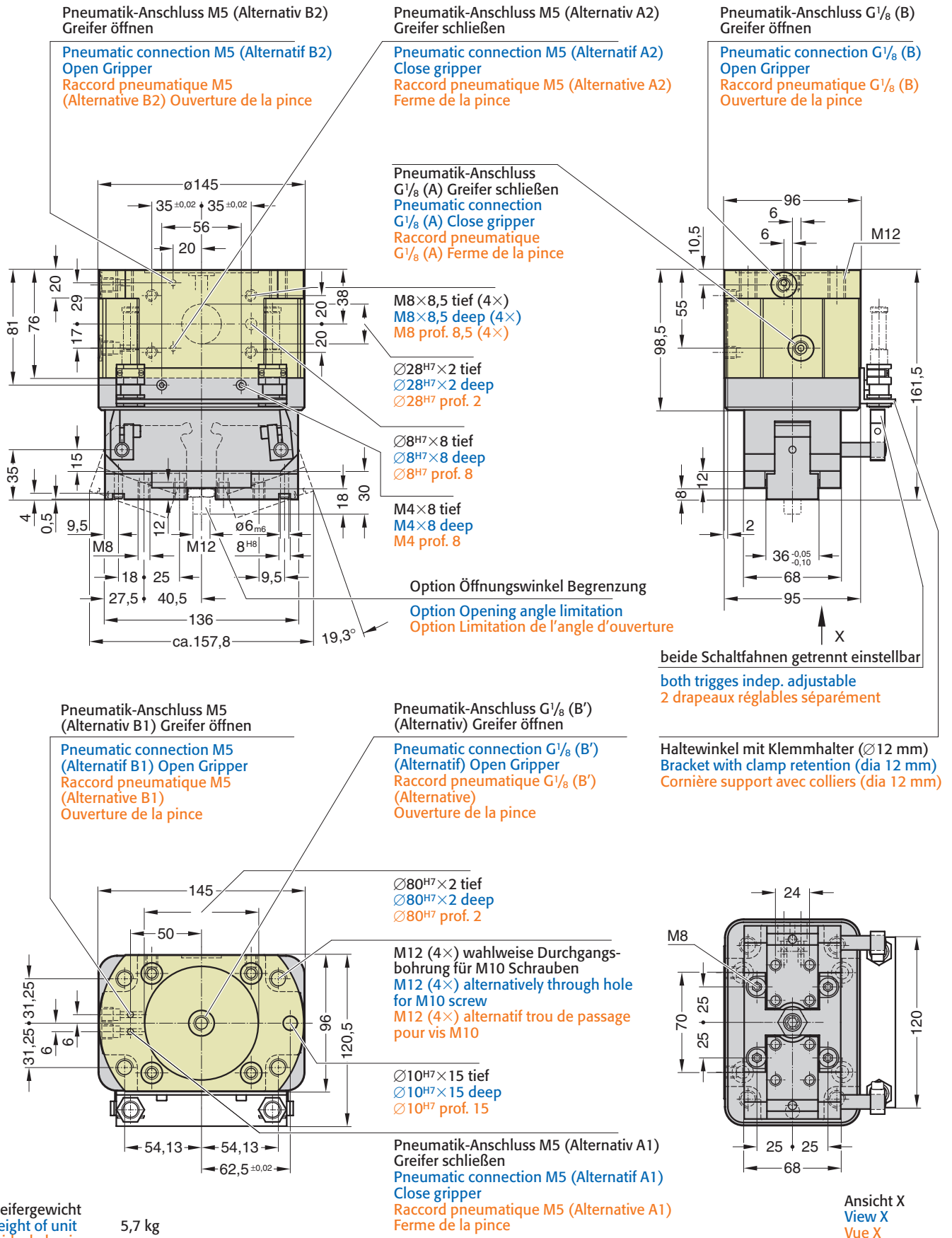


2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
2 finger gripper swivel movement
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire

53.71.5. 019.501

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.5.3019.501



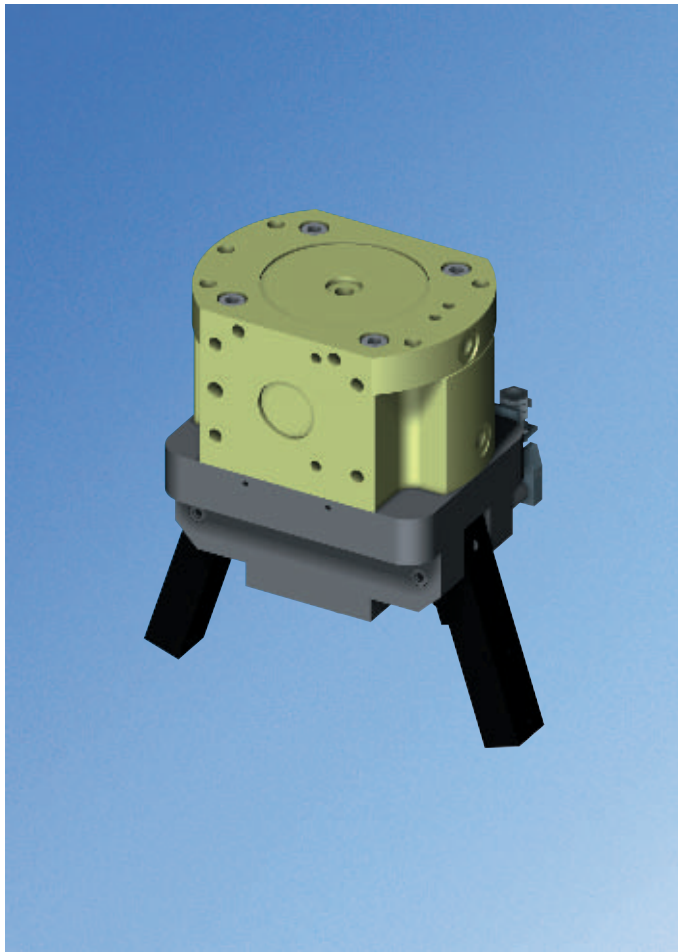
Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

5,7 kg

2-17874-2002.1

53.71.6. 017.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
 2 finger gripper swivel movement
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Transportlast

im Formschluss bis 56 kg
 im Kraftschluss bis 32 kg
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

Load capacities

with positive form-lock: up to 56 kg
 with force-dependent grip: up to 32 kg
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

Charge transportée

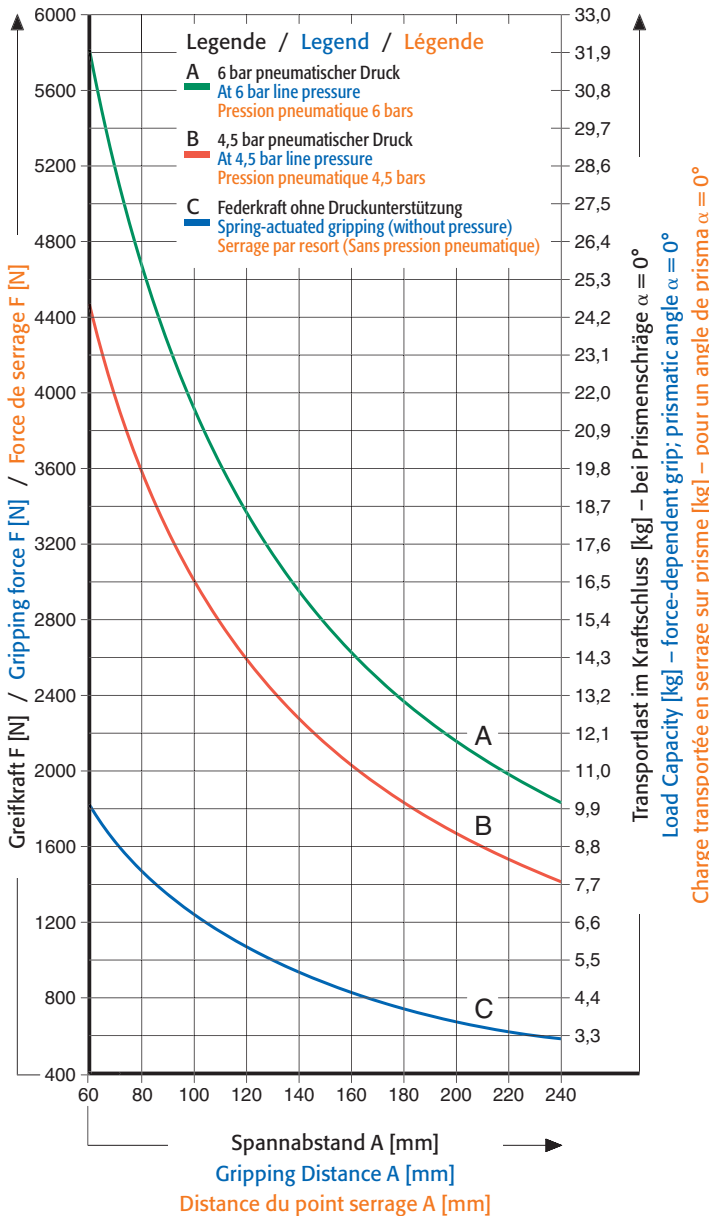
en serrage de forme jusqu'à 56 kg
 en serrage par adhérence jusqu'à 32 kg
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

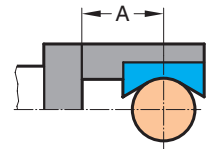
Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		17°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		102,29 cm²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		109,36 cm²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		20 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm
 Graph Load Capacity versus Gripping Force
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand
 Gripping Distance
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec²

Reibfaktor
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen
 in Prismen erhöht sich die mögliche
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast

$$\cos \alpha$$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec²

Coefficient of friction = 0,1
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers
 will increase the load capacity in accordance
 with the formula:

Value from graph

$$\cos \alpha$$

However, the unit's rated carrying capacity
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec²

Coefficient de frottement
 des mors de serrage
 de la pièce = 0,1

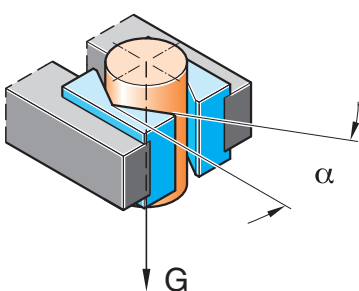
Dans le cas de serrage sur prisme, le
 charge transportée autorisée s'élève à:

Diagramme charge transportée

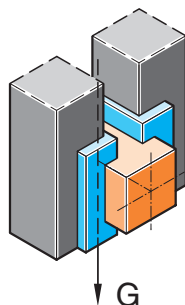
$$\cos \alpha$$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge
 transportée autorisée.

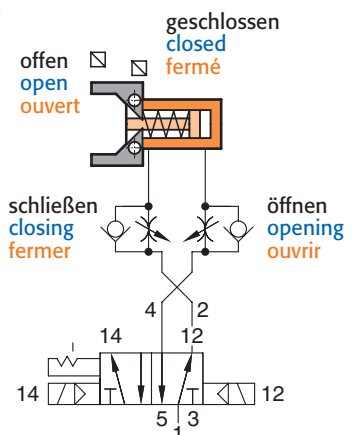
Kraftschlüssiges Spannen
 Force-Depending Gripping
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen
 Positive Form-Lock Gripping
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss
 Pneumatic Connection
 Raccordement
 pneumatique



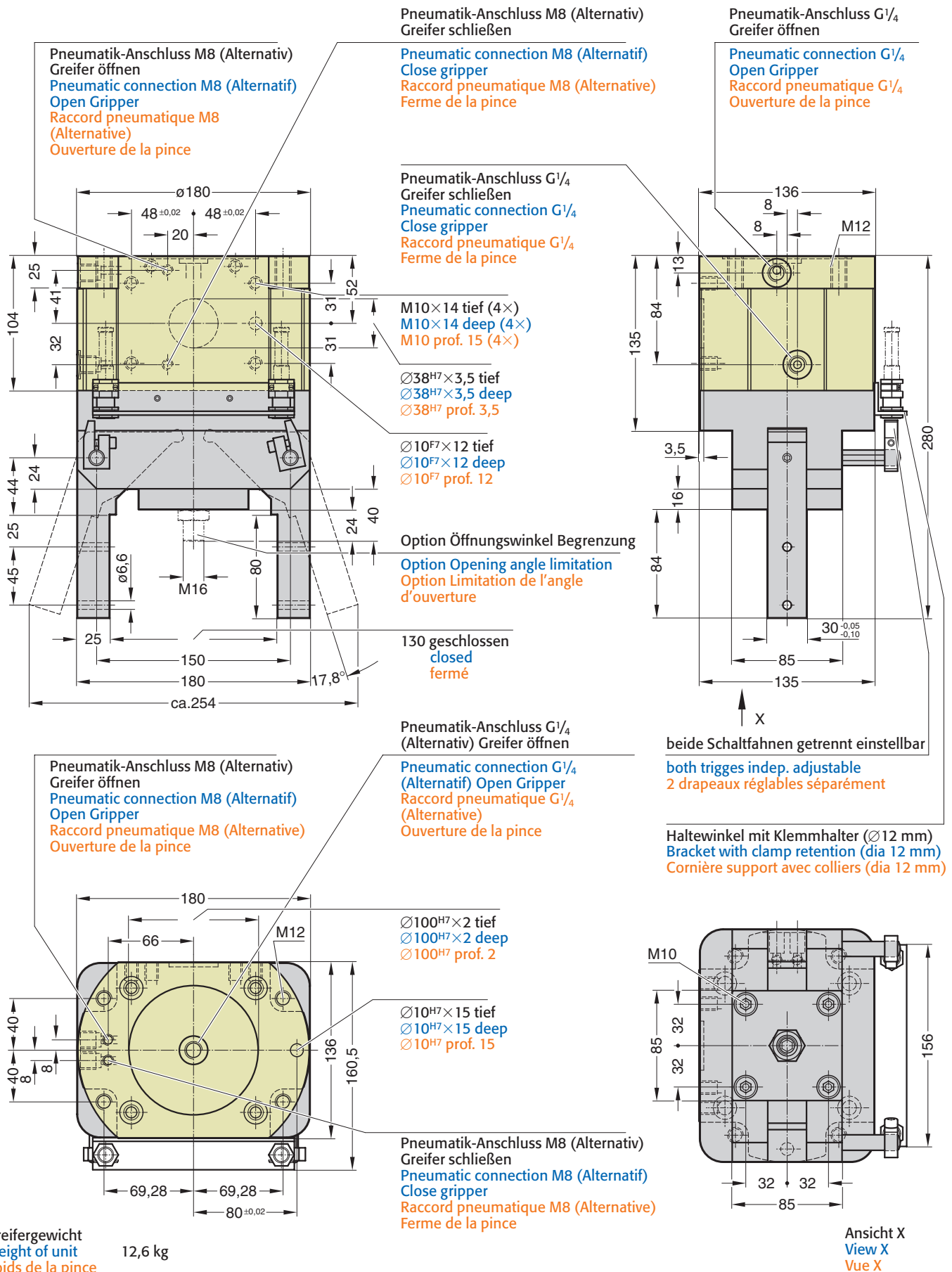
53.71.6. 017.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.6.2017.501



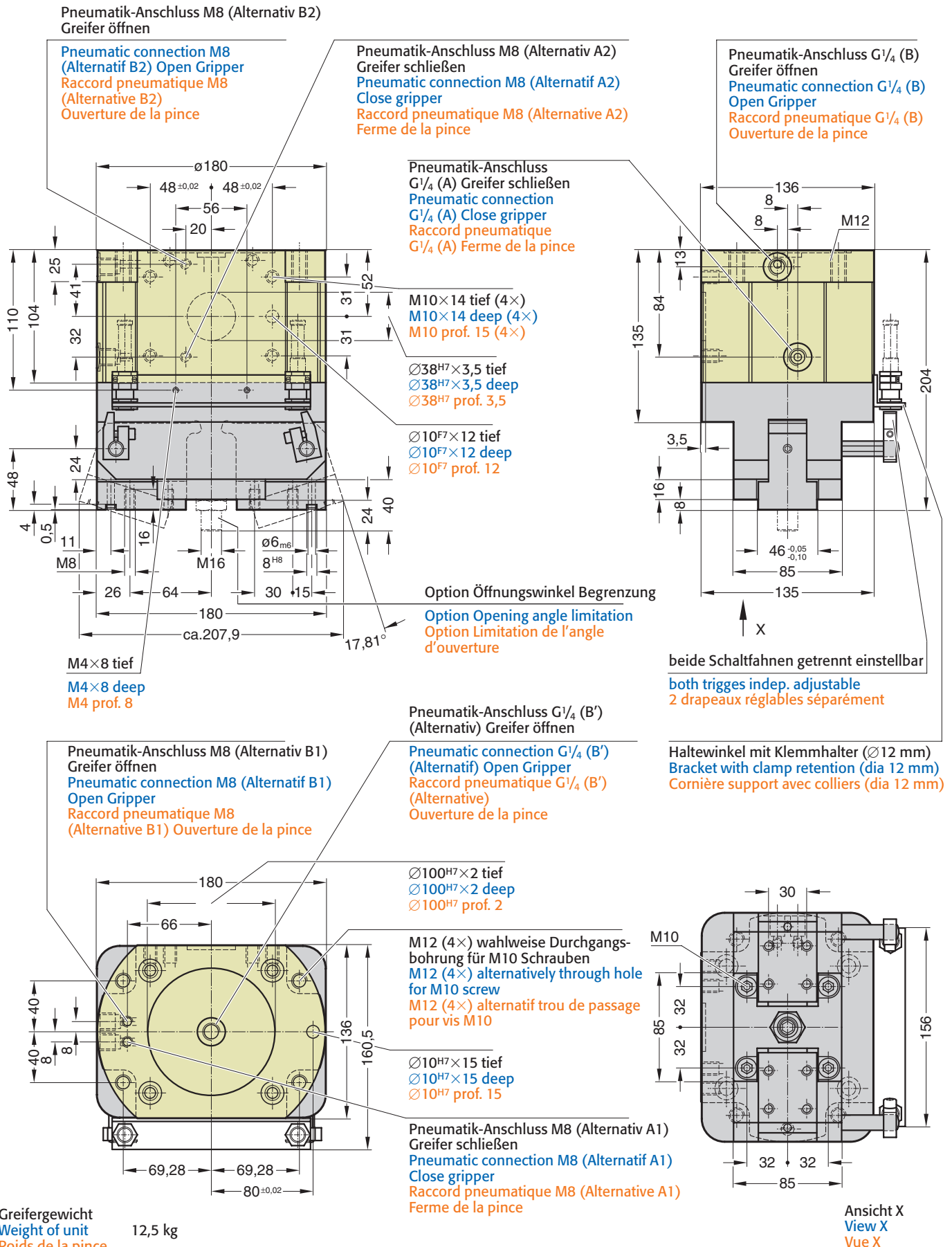


2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
2 finger gripper swivel movement
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire

53.71.6.017.501

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.6.3017.501



Greifergewicht
Weight of unit
Poids de la pince

12,5 kg

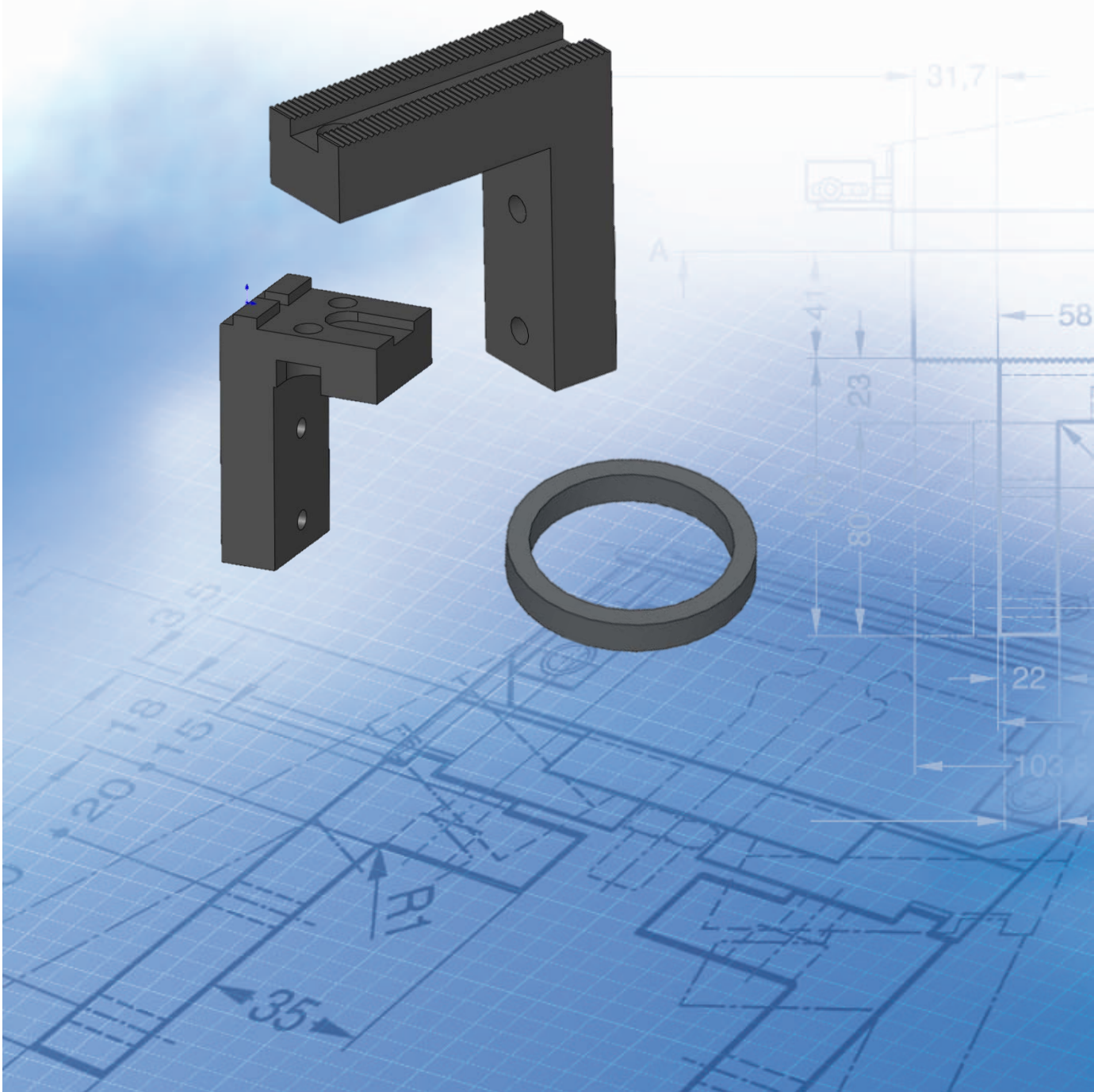
2-11876-2002-1 0



Zubehör

+ + Accessories +

+ + Accessoires +







	Baugröße Size Taille	Seite Page Page		
Greiferfinger				
Gripper fingers				
Doigts				
für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung for 2 finger gripper parallel movement pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle	mit Quernut with transverse groove avec rainure transversale	2 86 3 87 4 88 5 89 6 90		
	mit Verzahnung with toothing avec denture	2 91 3 92 4 93 5 94 6 95		
	für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung for 3 finger gripper parallel movement pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle	mit Quernut with transverse groove avec rainure transversale	2 96 3 97 4 98 5 99 6 100	
		mit Verzahnung with toothing avec denture	2 101 3 102 4 103 5 104 6 105	
		für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung for 2 finger gripper swivel movement pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire	mit Quernut with transverse groove avec rainure transversale	2 106 3 107 4 108 5 109 6 110
	Greiffinger Rohlinge Finger blanks Ébauches pour doigts	für Greifer mit Verzahnung for gripper with toothing pour pince avec denture	2-6 111/112	
	Zentrierringe			
Plugwasher				
Bague de centrage				
	2-6	113		

Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper parallel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle



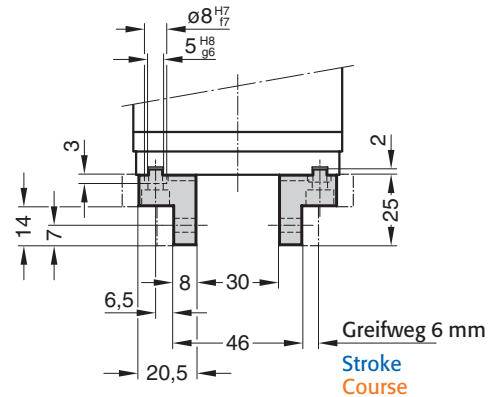
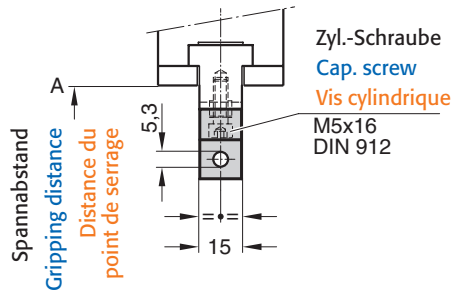
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02672

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,033 kg Stück

Weight of finger = 0,033 kg/each

Masse d'un doigt = 0,033 kg/pièce

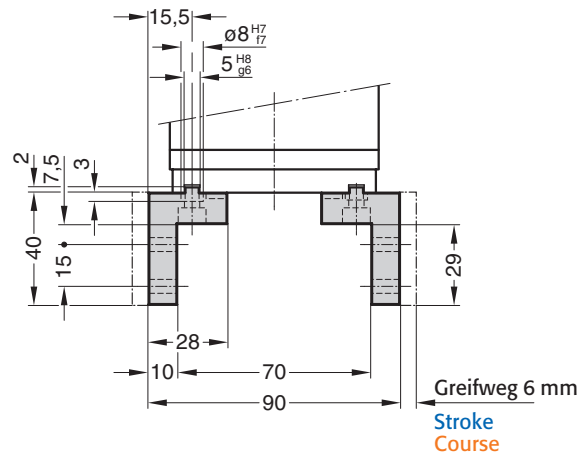
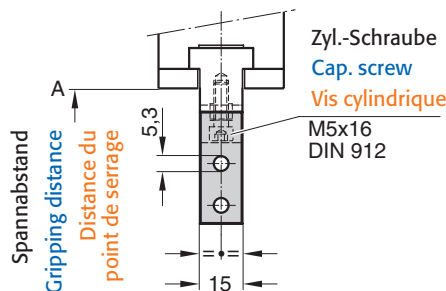
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02671

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,061 kg Stück

Weight of finger = 0,061 kg/each

Masse d'un doigt = 0,061 kg/pièce

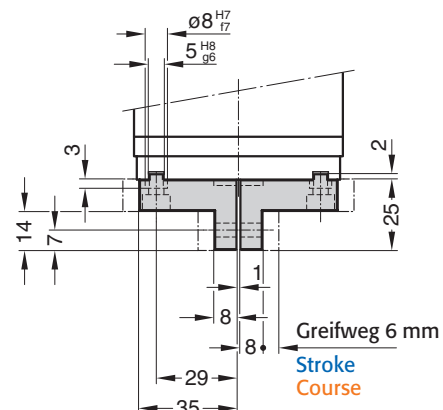
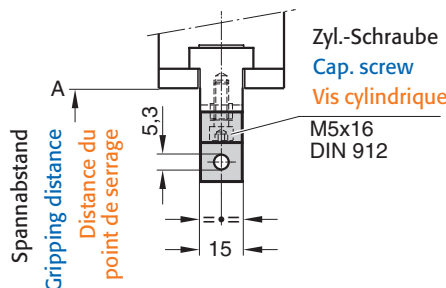
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02673

Greiffinger Ausführung „I“
Innenspannung

Gripper fingers type „I“
Internal gripping

Doigts type «I»
À serrage intérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,051 kg Stück

Weight of finger = 0,051 kg/each

Masse d'un doigt = 0,051 kg/pièce



Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper parallel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02675

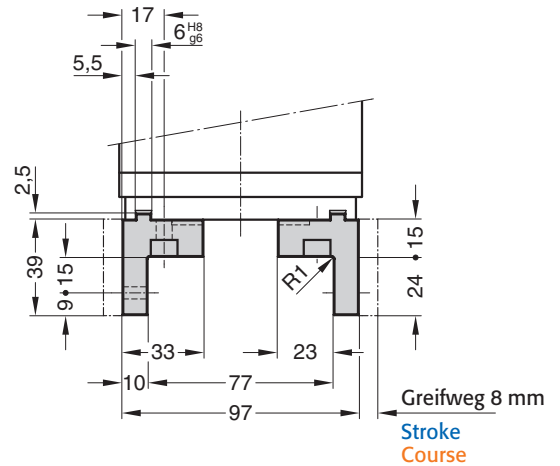
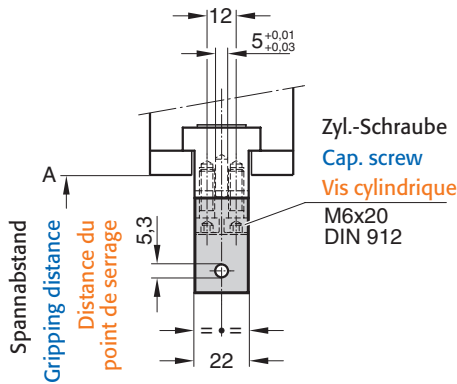
Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur

Baugröße
Sizes
Tailles

3



Greiffingergewicht = 0,109 kg Stück

Weight of finger = 0,109 kg/each

Masse d'un doigt = 0,109 kg/pièce

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02674

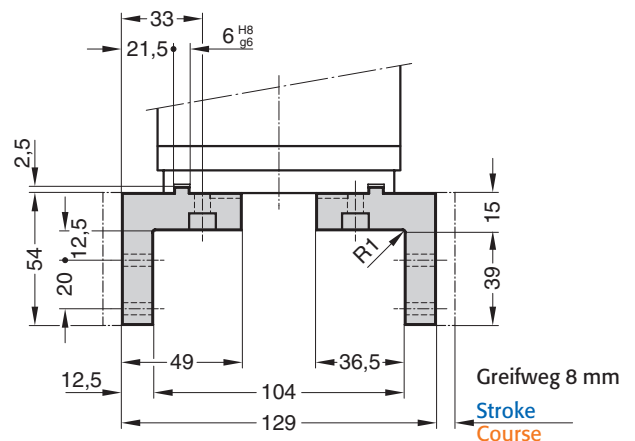
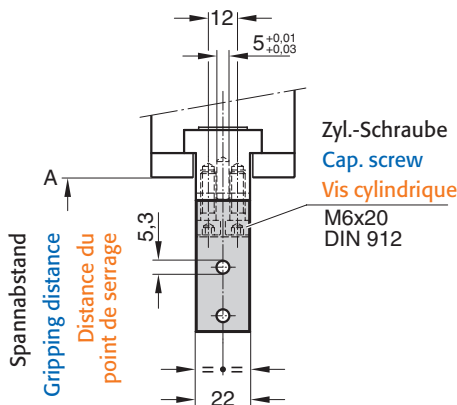
Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur

Baugröße
Sizes
Tailles

3



Greiffingergewicht = 0,191 kg Stück

Weight of finger = 0,191 kg/each

Masse d'un doigt = 0,191 kg/pièce

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02676

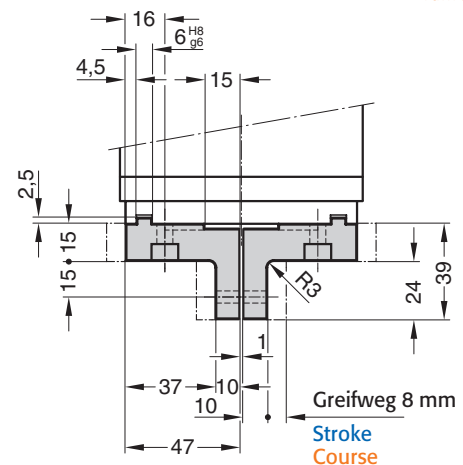
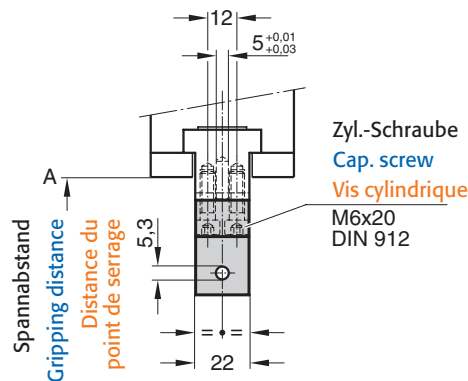
Greiffinger Ausführung „I“
Innenspannung

Gripper fingers type „I“
Internal gripping

Doigts type «I»
À serrage intérieur

Baugröße
Sizes
Tailles

3



Greiffingergewicht = 0,141 kg Stück

Weight of finger = 0,141 kg/each

Masse d'un doigt = 0,141 kg/pièce

Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper parallel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle



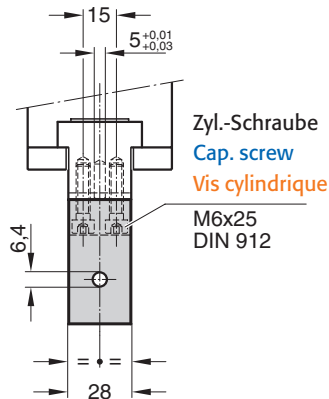
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02678

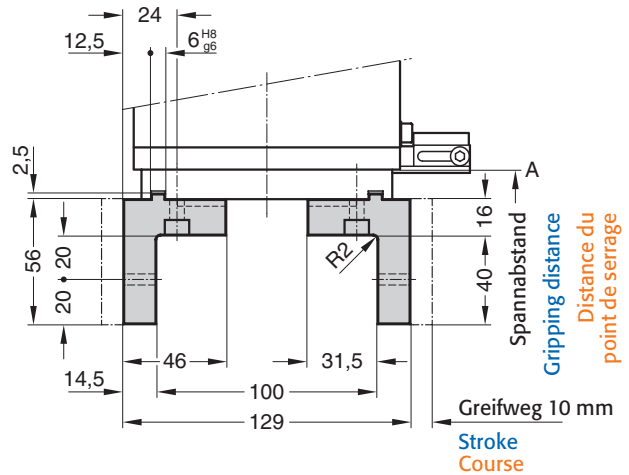
Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,265 kg Stück
Weight of finger = 0,265 kg/each
Masse d'un doigt = 0,265 kg/pièce



Baugröße
Sizes
Tailles

4

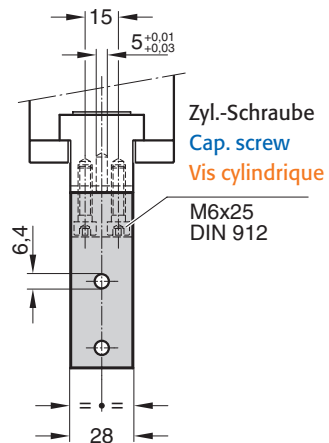
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02677

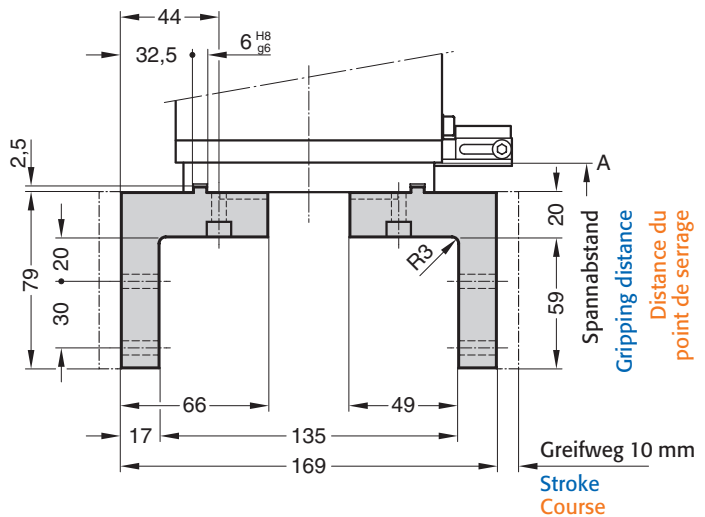
Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,479 kg Stück
Weight of finger = 0,479 kg/each
Masse d'un doigt = 0,479 kg/pièce



Baugröße
Sizes
Tailles

4

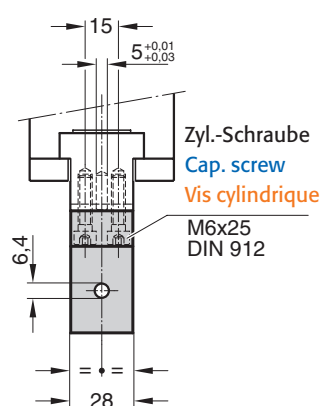
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02679

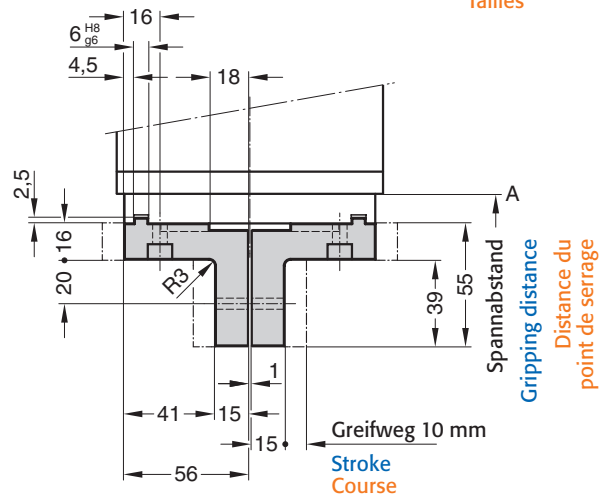
Greiffinger Ausführung „I“
Innenspannung

Gripper fingers type „I“
Internal gripping

Doigts type «I»
À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 0,289 kg Stück
Weight of finger = 0,289 kg/each
Masse d'un doigt = 0,289 kg/pièce



Baugröße
Sizes
Tailles

4



Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper parallel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

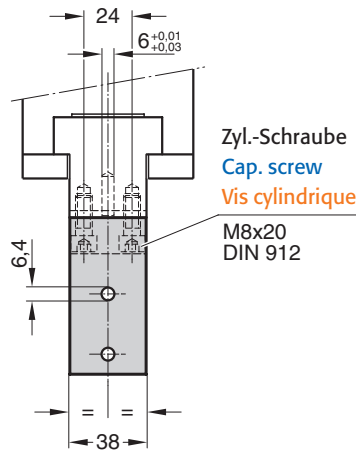
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02681

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

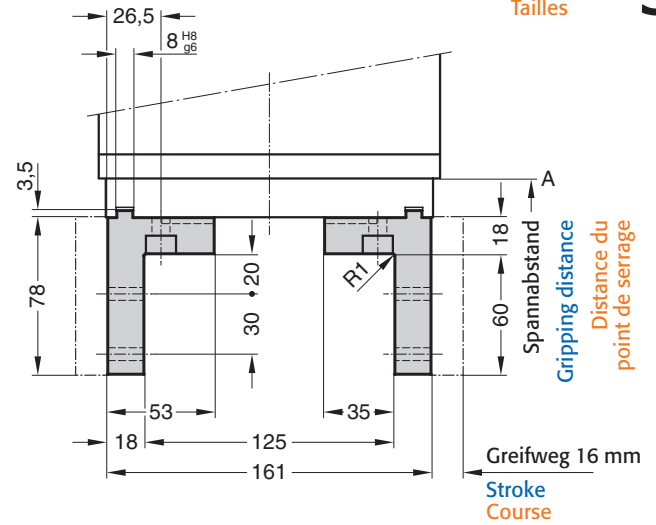
Doigts type «K»
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,560 kg Stück

Weight of finger = 0,560 kg/each

Masse d'un doigt = 0,560 kg/pièce



Baugröße
Sizes
Tailles

5

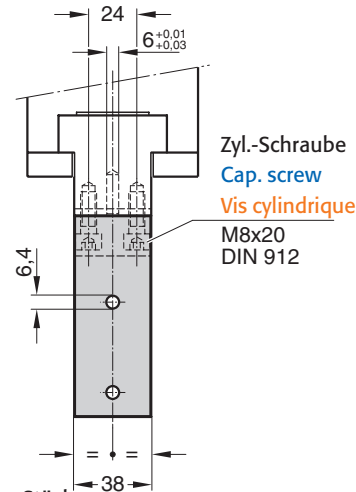
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02680

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

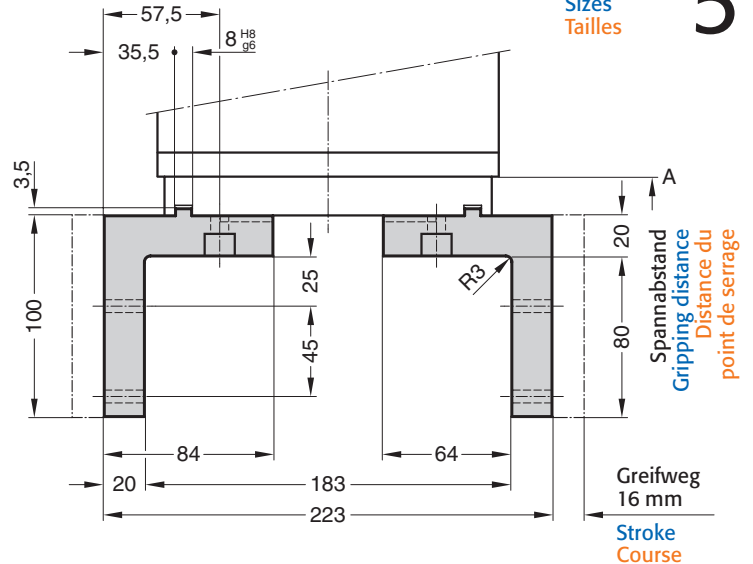
Doigts type «G»
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,929 kg Stück

Weight of finger = 0,929 kg/each

Masse d'un doigt = 0,929 kg/pièce



Baugröße
Sizes
Tailles

5

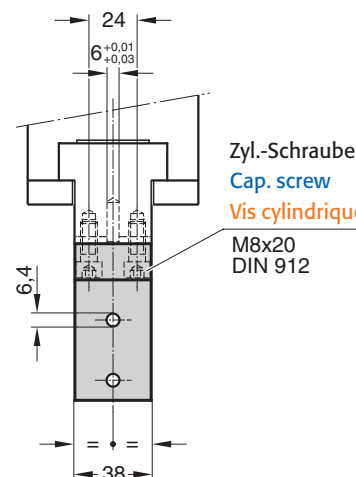
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02682

Greiffinger Ausführung „I“
Innenspannung

Gripper fingers type „I“
Internal gripping

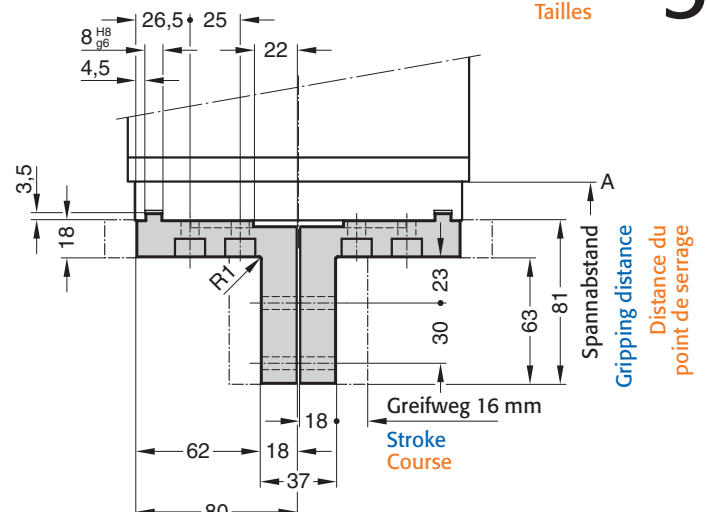
Doigts type «I»
À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 0,663 kg Stück

Weight of finger = 0,663 kg/each

Masse d'un doigt = 0,663 kg/pièce



Baugröße
Sizes
Tailles

5



Greiferfinger mit Verzahnung für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with toothing for 2 finger gripper parallel movement

Doigts avec denture pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

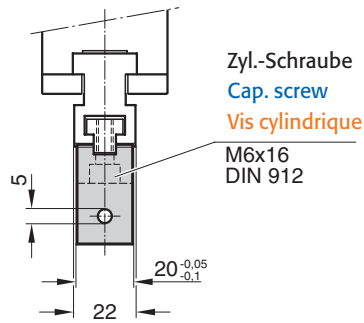
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.04890

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

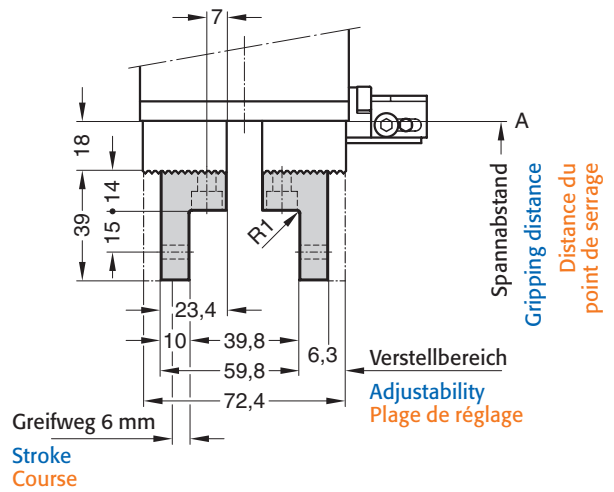
Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Zyl.-Schraube
Cap. screw
Vis cylindrique

M6x16
DIN 912



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce

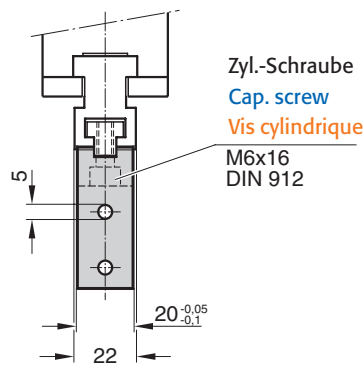
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01104

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

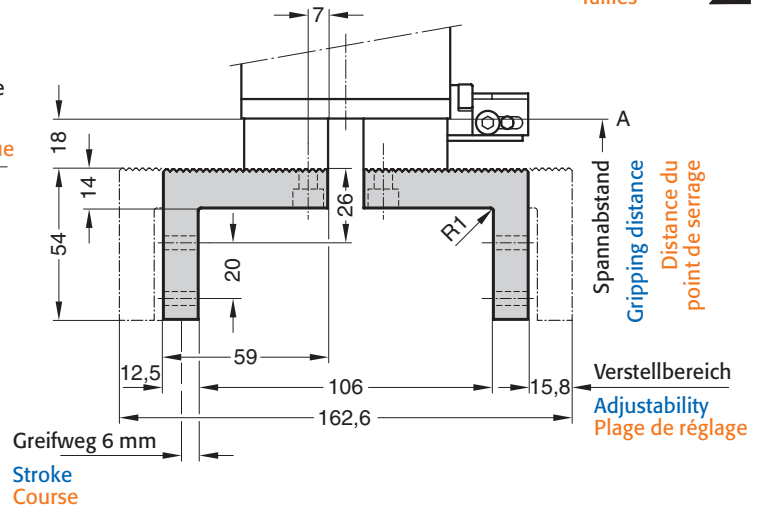
Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Zyl.-Schraube
Cap. screw
Vis cylindrique

M6x16
DIN 912



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,190 kg Stück

Weight of finger = 0,190 kg/each

Masse d'un doigt = 0,190 kg/pièce

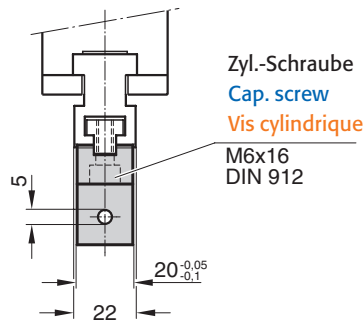
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.04890

Greiffinger Ausführung „I“
Innenspannung

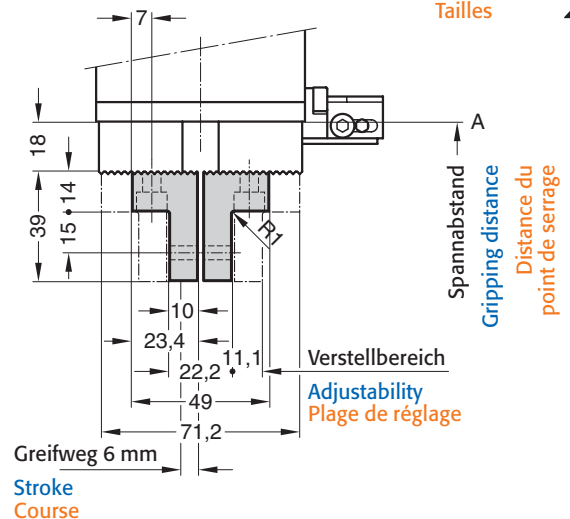
Gripper fingers type „I“
Internal gripping

Doigts type «I»
À serrage intérieur



Zyl.-Schraube
Cap. screw
Vis cylindrique

M6x16
DIN 912



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce

Greiferfinger mit Verzahnung für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with toothing for 2 finger gripper parallel movement

Doigts avec denture pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle



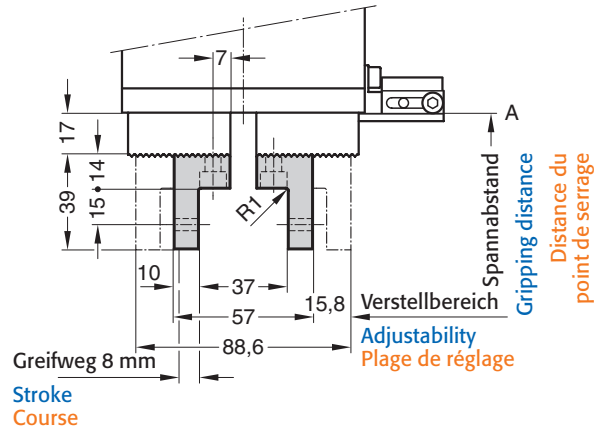
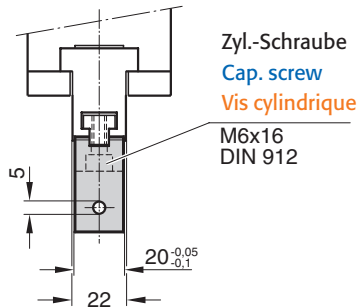
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.04890

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type "K"
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

3

Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce

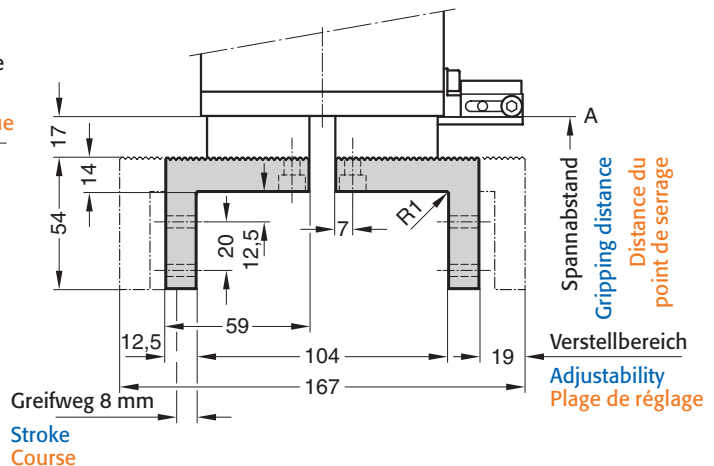
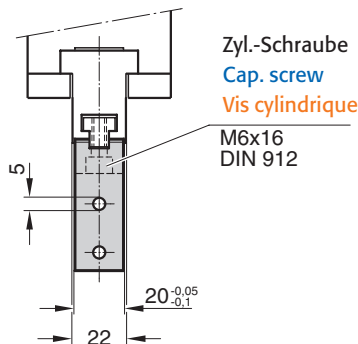
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01104

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type "G"
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

3

Greiffingergewicht = 0,190 kg Stück

Weight of finger = 0,190 kg/each

Masse d'un doigt = 0,190 kg/pièce

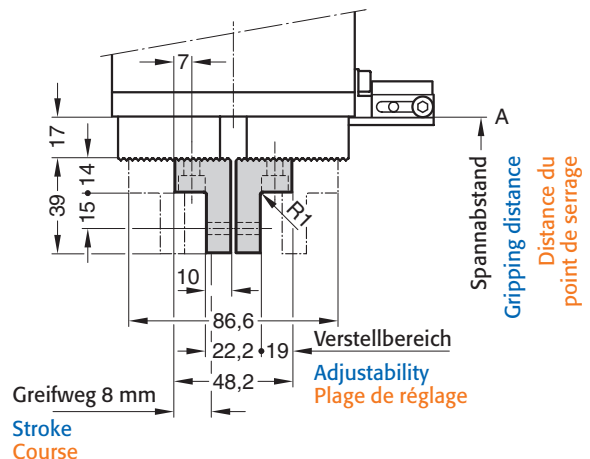
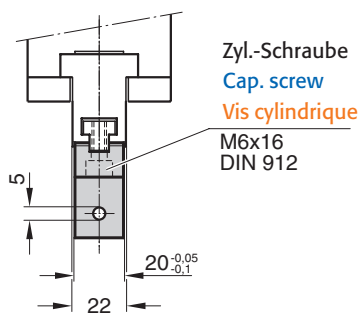
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.04890

Greiffinger Ausführung „I“
Innenspannung

Gripper fingers type "I"
Internal gripping

Doigts type «I»
À serrage intérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

3

Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce



Greiferfinger mit Verzahnung für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with toothing for 2 finger gripper parallel movement

Doigts avec denture pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

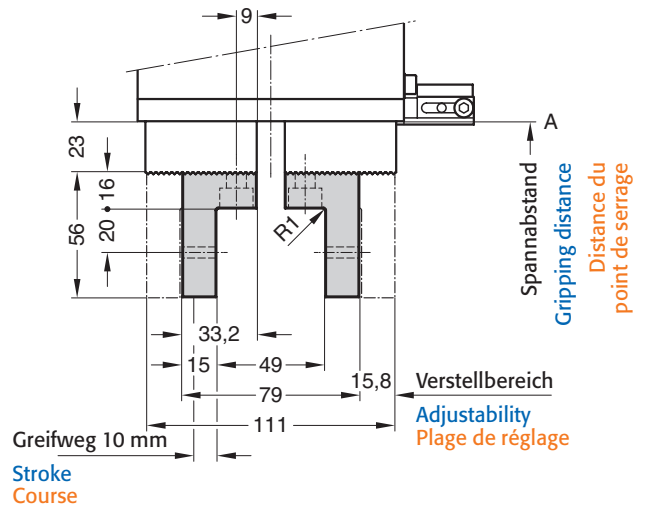
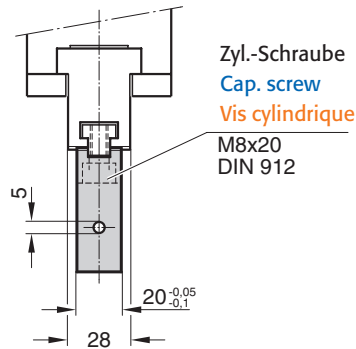
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01105

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

4

Greiffingergewicht = 0,160 kg Stück

Weight of finger = 0,160 kg/each

Masse d'un doigt = 0,160 kg/pièce

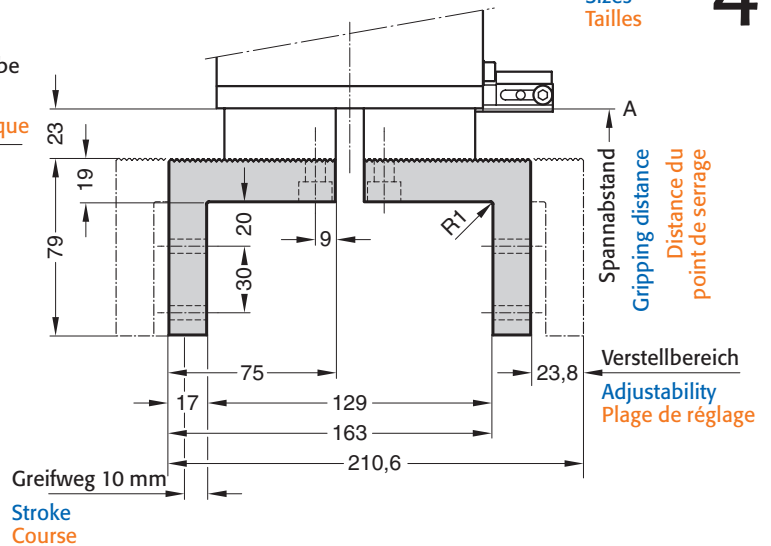
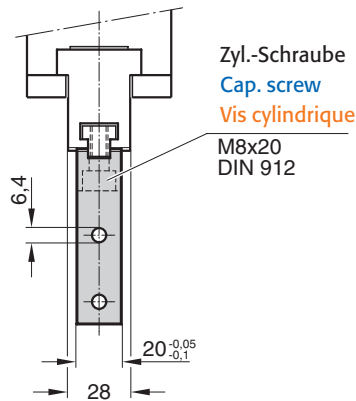
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01106

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

4

Greiffingergewicht = 0,440 kg Stück

Weight of finger = 0,440 kg/each

Masse d'un doigt = 0,440 kg/pièce

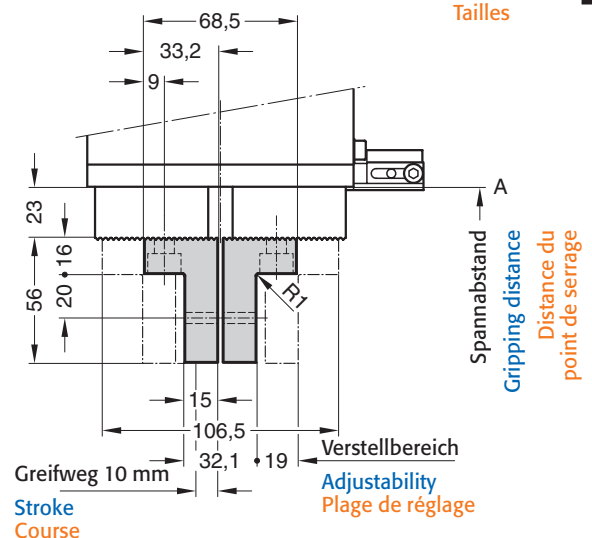
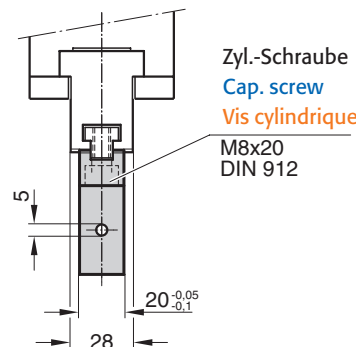
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01105

Greiffinger Ausführung „I“
Innenspannung

Gripper fingers type „I“
Internal gripping

Doigts type «I»
À serrage intérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

4

Greiffingergewicht = 0,160 kg Stück

Weight of finger = 0,160 kg/each

Masse d'un doigt = 0,160 kg/pièce

Greiferfinger mit Verzahnung für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with toothing for 2 finger gripper parallel movement

Doigts avec denture pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

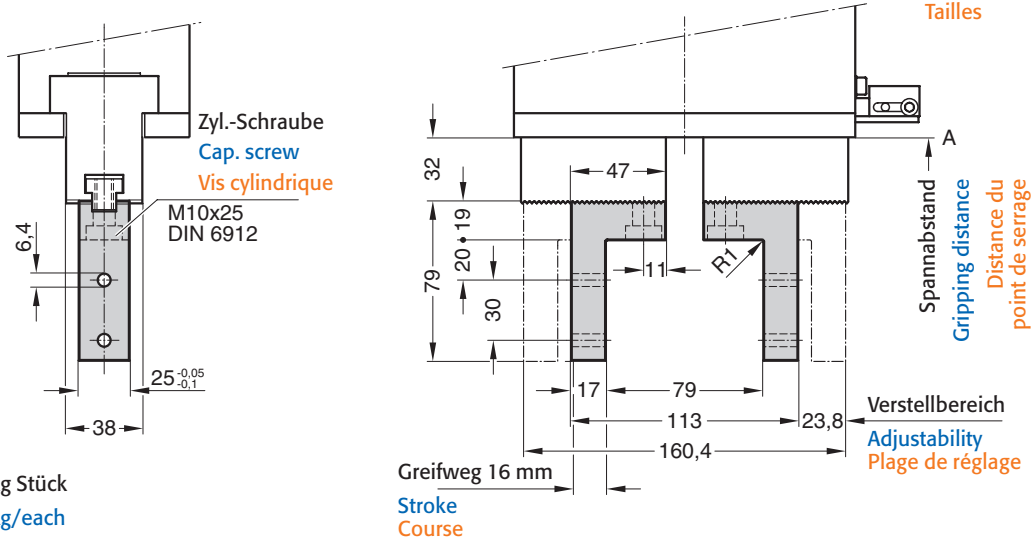


Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01107

Greiffinger Ausführung „K“
 Außenspannung

Gripper fingers type "K"
 External gripping

Doigts type «K»
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,350 kg Stück
 Weight of finger = 0,350 kg/each
 Masse d'un doigt = 0,350 kg/pièce

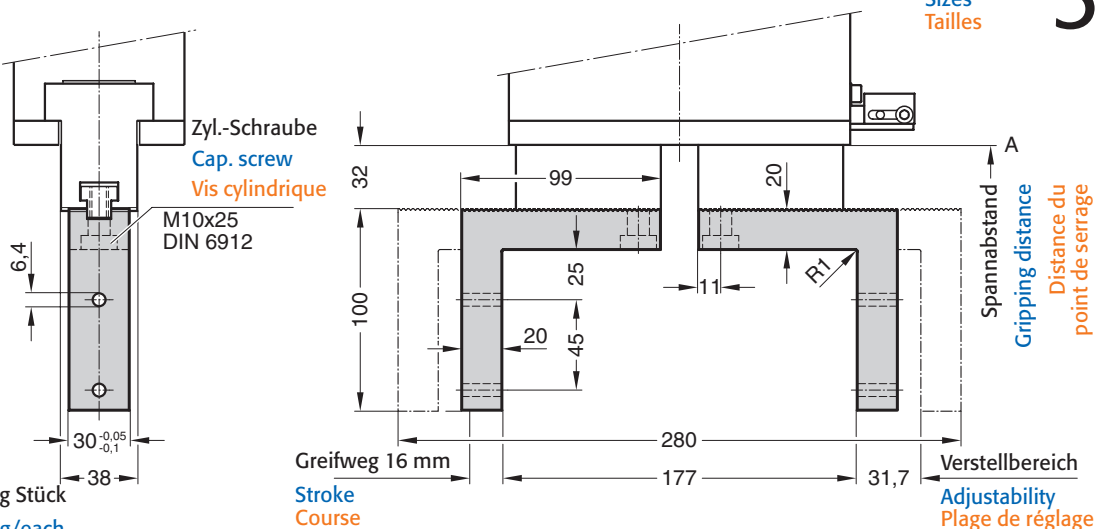
Baugröße
 Sizes
 Tailles **5**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01108

Greiffinger Ausführung „G“
 Außenspannung

Gripper fingers type "G"
 External gripping

Doigts type «G»
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,780 kg Stück
 Weight of finger = 0,780 kg/each
 Masse d'un doigt = 0,780 kg/pièce

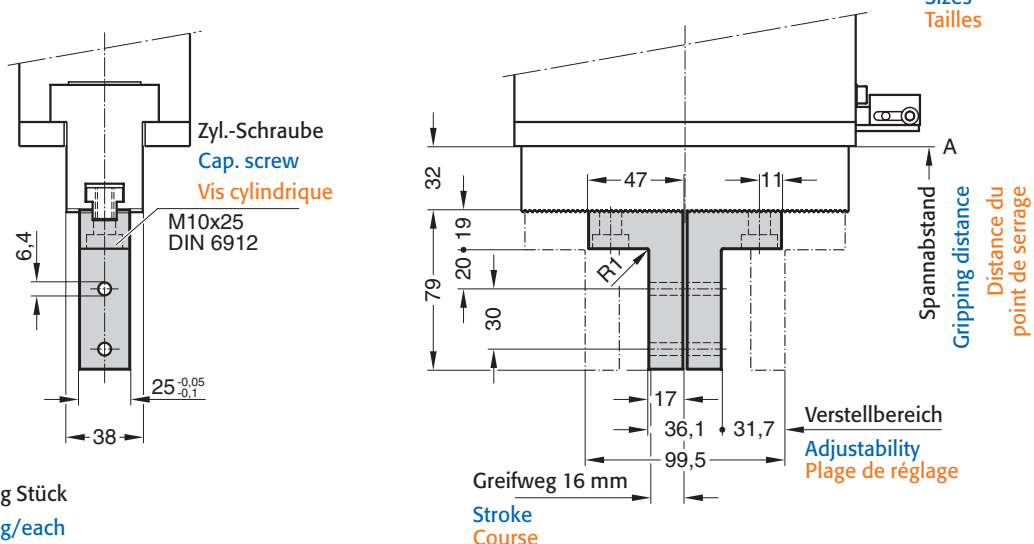
Baugröße
 Sizes
 Tailles **5**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01107

Greiffinger Ausführung „I“
 Innenspannung

Gripper fingers type "I"
 Internal gripping

Doigts type «I»
 À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 0,350 kg Stück
 Weight of finger = 0,350 kg/each
 Masse d'un doigt = 0,350 kg/pièce

Baugröße
 Sizes
 Tailles **5**

Greiferfinger mit Quernut für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 3 finger gripper parallel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle



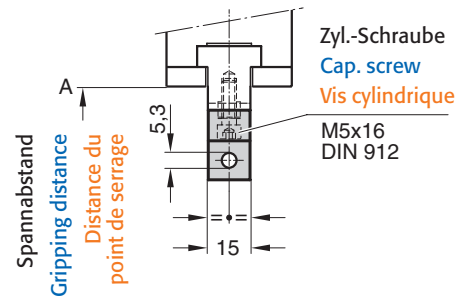
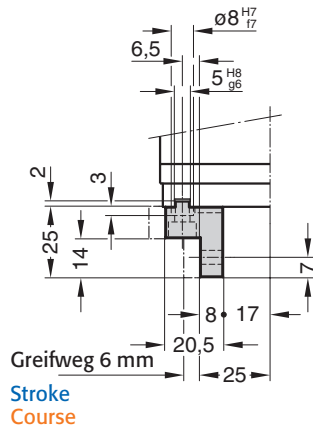
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02672

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,033 kg Stück

Weight of finger = 0,033 kg/each

Masse d'un doigt = 0,033 kg/pièce

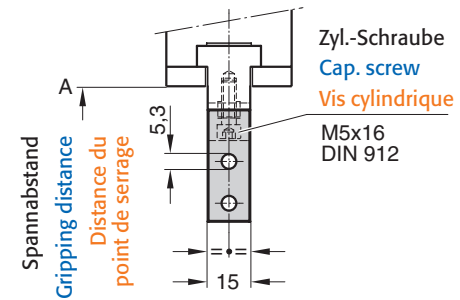
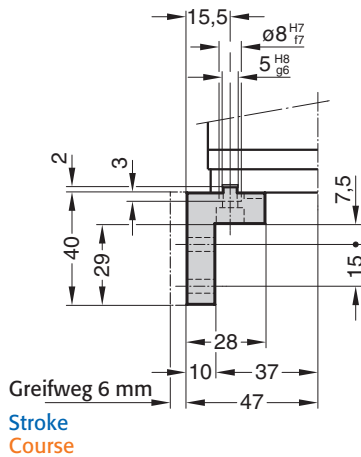
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02671

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,061 kg Stück

Weight of finger = 0,061 kg/each

Masse d'un doigt = 0,061 kg/pièce



Greiferfinger mit Quernut für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 3 finger gripper parallel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

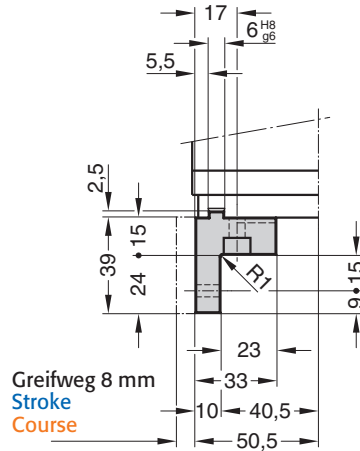
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02675

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



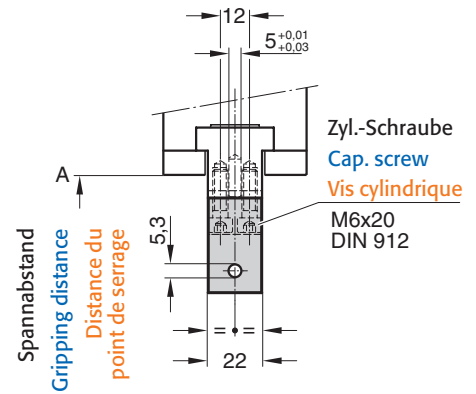
Greiffingergewicht = 0,109 kg Stück

Weight of finger = 0,109 kg/each

Masse d'un doigt = 0,109 kg/pièce

Baugröße
Sizes
Tailles

3



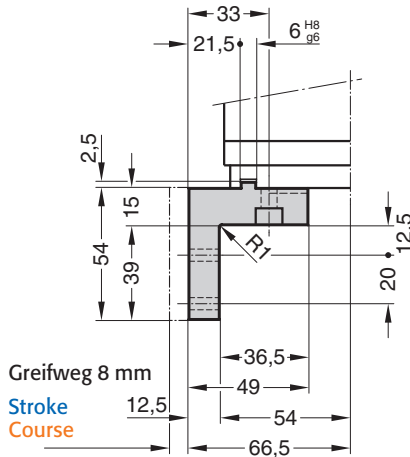
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02674

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



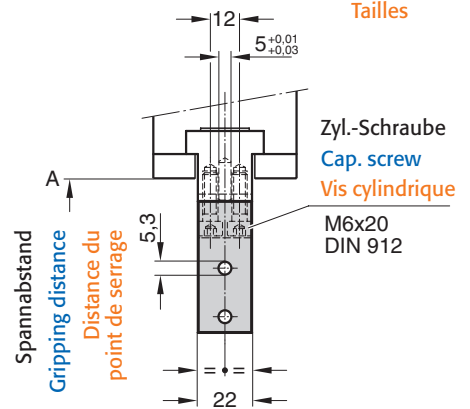
Greiffingergewicht = 0,191 kg Stück

Weight of finger = 0,191 kg/each

Masse d'un doigt = 0,191 kg/pièce

Baugröße
Sizes
Tailles

3



Greiferfinger mit Quernut für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 3 finger gripper parallel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle



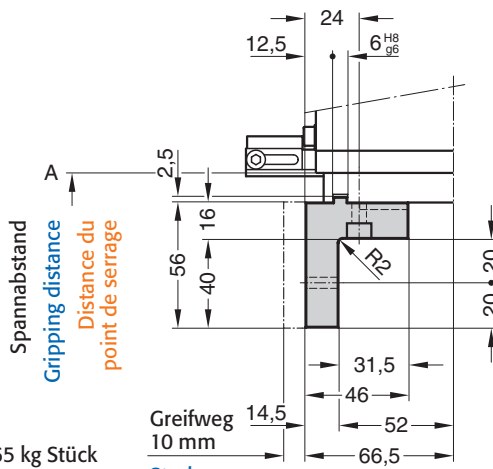
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02678

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur

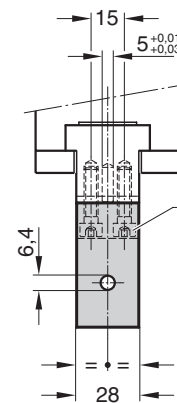


Greiffingergewicht = 0,265 kg Stück

Weight of finger = 0,265 kg/each

Masse d'un doigt = 0,265 kg/pièce

Stroke
Course



Zyl.-Schraube
Cap. screw
Vis cylindrique
M6x25
DIN 912

Baugröße
Sizes
Tailles

4

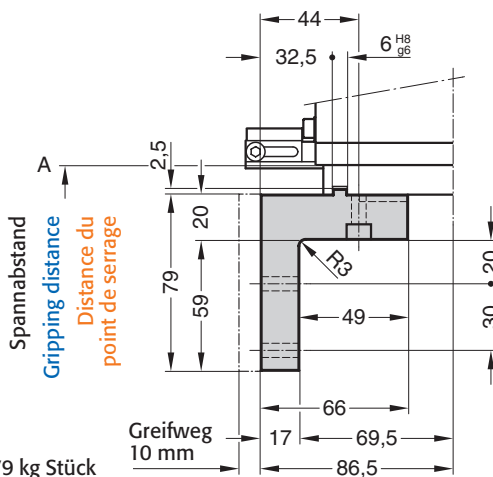
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02677

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur

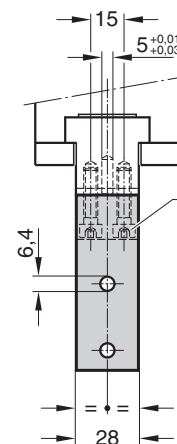


Greiffingergewicht = 0,479 kg Stück

Weight of finger = 0,479 kg/each

Masse d'un doigt = 0,479 kg/pièce

Stroke
Course



Zyl.-Schraube
Cap. screw
Vis cylindrique
M6x25
DIN 912

Baugröße
Sizes
Tailles

4



Greiferfinger mit Quernut für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 3 finger gripper parallel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

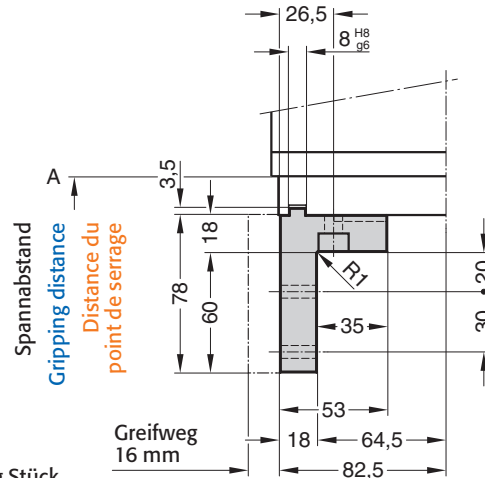
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02681

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,560 kg Stück

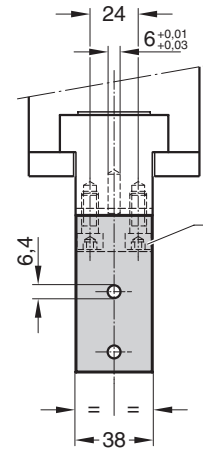
Weight of finger = 0,560 kg/each

Masse d'un doigt = 0,560 kg/pièce

Stroke
Course

Baugröße
Sizes
Tailles

5



Zyl.-Schraube
Cap. screw
Vis cylindrique
M8x20
DIN 912

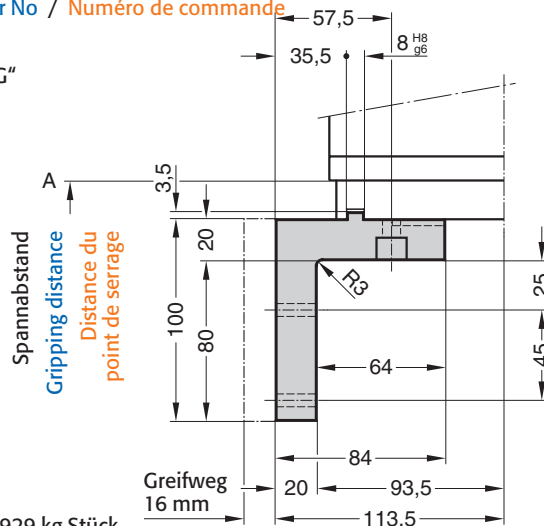
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02680

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,929 kg Stück

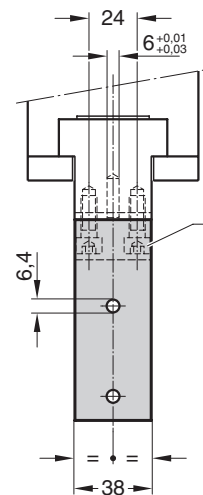
Weight of finger = 0,929 kg/each

Masse d'un doigt = 0,929 kg/pièce

Stroke
Course

Baugröße
Sizes
Tailles

5



Zyl.-Schraube
Cap. screw
Vis cylindrique
M8x20
DIN 912



Greiferfinger mit Verzahnung für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Gripper fingers with toothing for 3 finger gripper parallel movement

Doigts avec denture pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

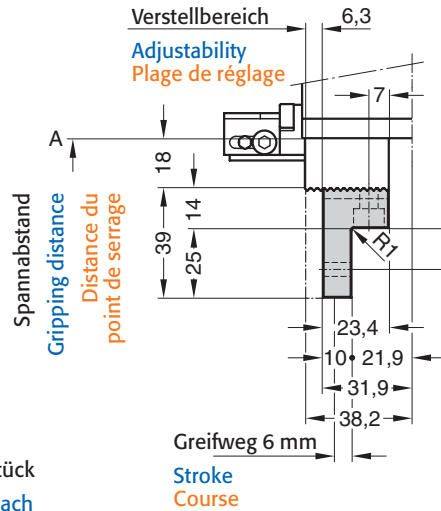
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.04890

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce

Zyl.-Schraube
Cap. screw
Vis cylindrique
M6x16
DIN 912

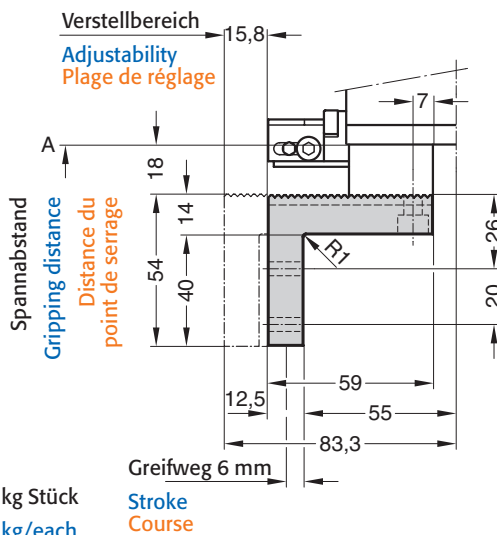
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01104

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,190 kg Stück

Weight of finger = 0,190 kg/each

Masse d'un doigt = 0,190 kg/pièce

Zyl.-Schraube
Cap. screw
Vis cylindrique
M6x16
DIN 912



Greiffinger mit Verzahnung für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Fingers with toothing for 3 finger gripper, parallel movement

Doigts avec denture pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

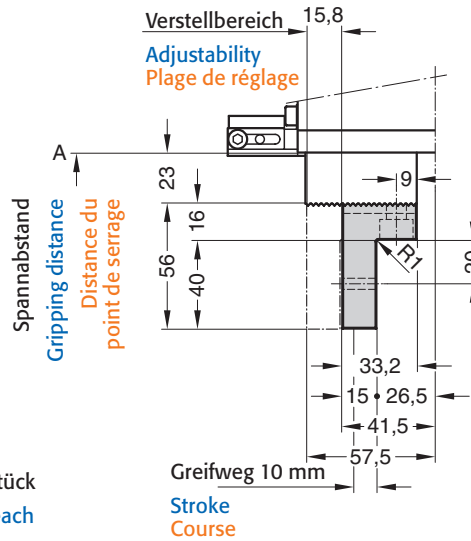
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01105

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



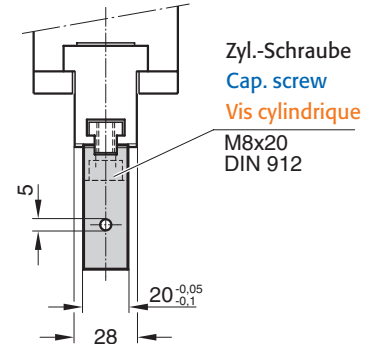
Greiffingergewicht = 0,160 kg Stück

Weight of finger = 0,160 kg/each

Masse d'un doigt = 0,160 kg/pièce

Baugröße
Sizes
Tailles

4



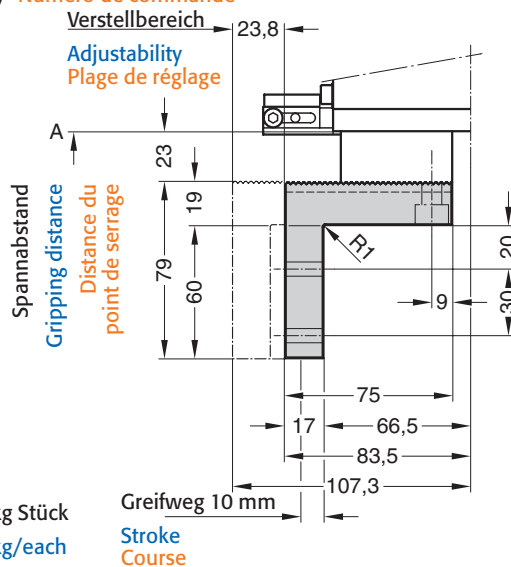
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01106

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



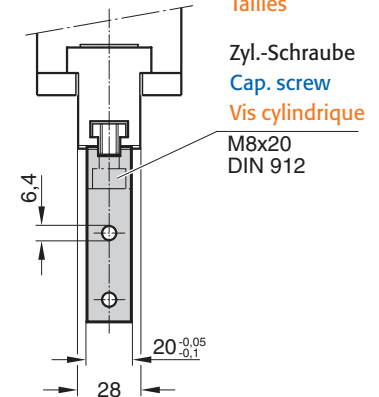
Greiffingergewicht = 0,440 kg Stück

Weight of finger = 0,440 kg/each

Masse d'un doigt = 0,440 kg/pièce

Baugröße
Sizes
Tailles

4



Greiffinger mit Verzahnung für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Fingers with toothing for 3 finger gripper, parallel movement

Doigts avec denture pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

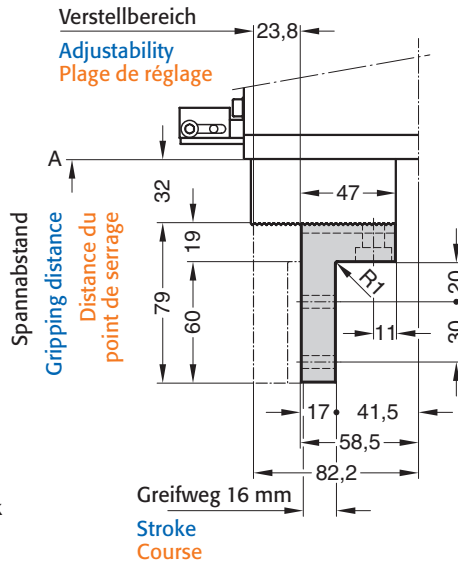


Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01107

Greiffinger Ausführung „K“
 Außenspannung

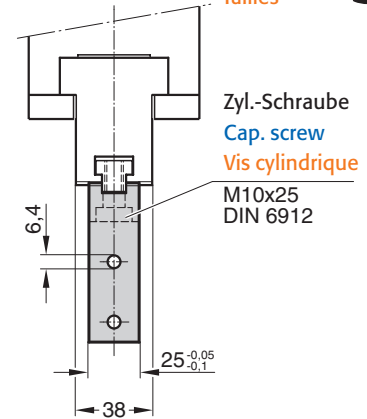
Gripper fingers type "K"
 External gripping

Doigts type «K»
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,350 kg Stück
 Weight of finger = 0,350 kg/each
 Masse d'un doigt = 0,350 kg/pièce

Baugröße
 Sizes
 Tailles **5**

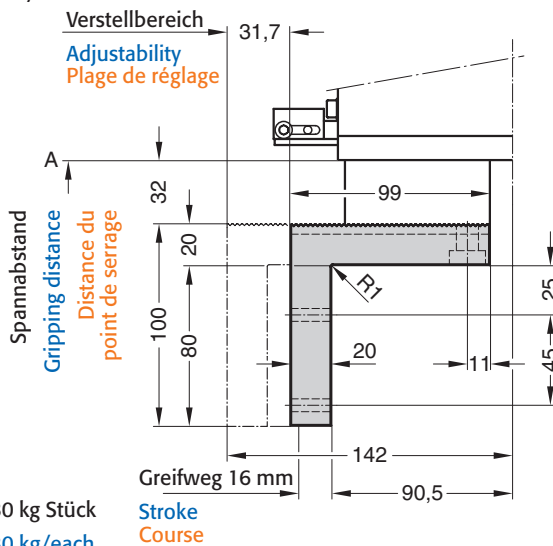


Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01108

Greiffinger Ausführung „G“
 Außenspannung

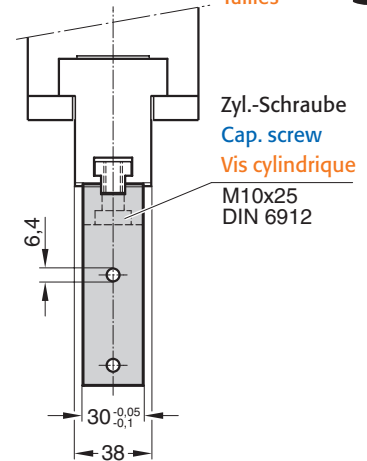
Gripper fingers type "G"
 External gripping

Doigts type «G»
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,780 kg Stück
 Weight of finger = 0,780 kg/each
 Masse d'un doigt = 0,780 kg/pièce

Baugröße
 Sizes
 Tailles **5**





Greiffinger mit Verzahnung für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

Fingers with toothing for 3 finger gripper, parallel movement

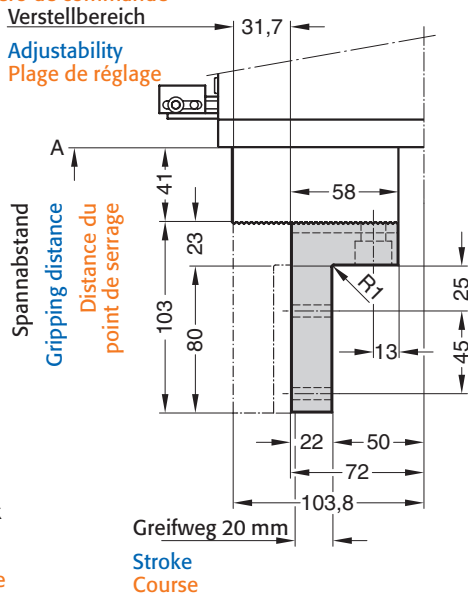
Doigts avec denture pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01109

Greiffinger Ausführung „K“
 Außenspannung

Gripper fingers type „K“
 External gripping

Doigts type «K»
 À serrage extérieur

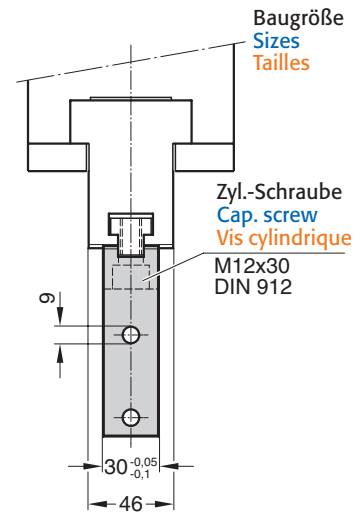


Greiffingergewicht = 0,680 kg Stück

Weight of finger = 0,680 kg/each

Masse d'un doigt = 0,680 kg/pièce

Stroke
 Course



Baugröße
 Sizes
 Tailles

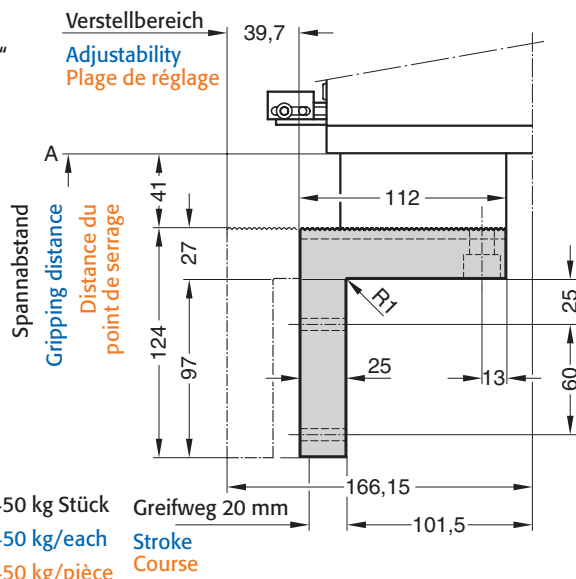
6

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01110

Greiffinger Ausführung „G“
 Außenspannung

Gripper fingers type „G“
 External gripping

Doigts type «G»
 À serrage extérieur

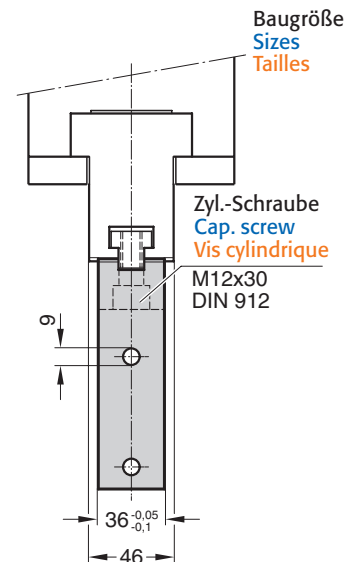


Greiffingergewicht = 1,450 kg Stück

Weight of finger = 1,450 kg/each

Masse d'un doigt = 1,450 kg/pièce

Stroke
 Course



Baugröße
 Sizes
 Tailles

6

Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung
 Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement
 Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire



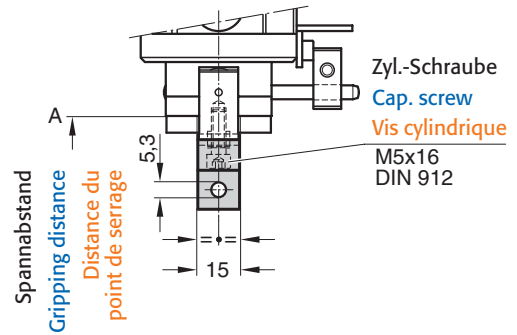
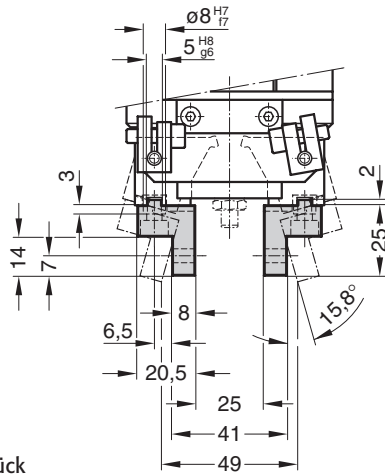
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02672

Greiffinger Ausführung „K“
 Außenspannung

Gripper fingers type „K“
 External gripping

Doigts type «K»
 À serrage extérieur



Baugröße
 Sizes
 Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,033 kg Stück

Weight of finger = 0,033 kg/each

Masse d'un doigt = 0,033 kg/pièce

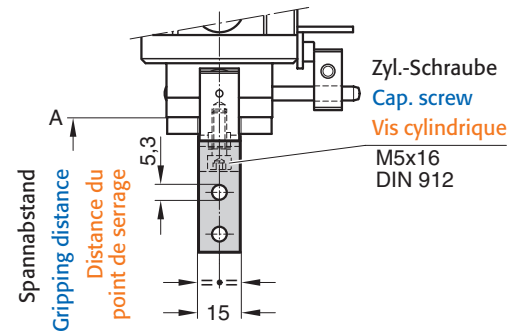
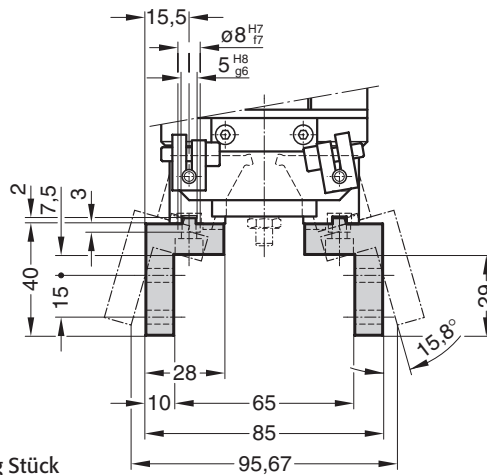
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02671

Greiffinger Ausführung „G“
 Außenspannung

Gripper fingers type „G“
 External gripping

Doigts type «G»
 À serrage extérieur



Baugröße
 Sizes
 Tailles

2

Greiffingergewicht = 0,061 kg Stück

Weight of finger = 0,061 kg/each

Masse d'un doigt = 0,061 kg/pièce



Greiffinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire

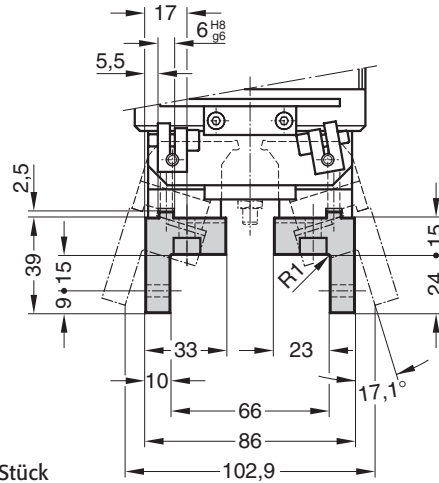
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02675

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



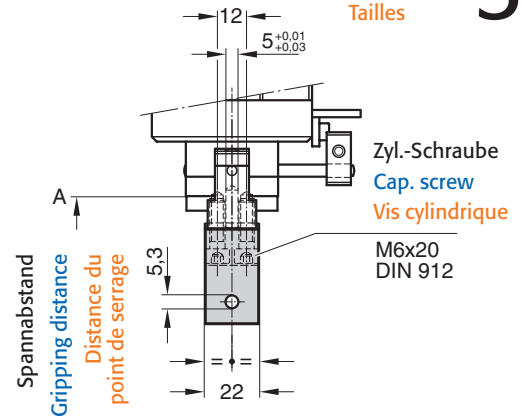
Greiffingergewicht = 0,109 kg Stück

Weight of finger = 0,109 kg/each

Masse d'un doigt = 0,109 kg/pièce

Baugröße
Sizes
Tailles

3



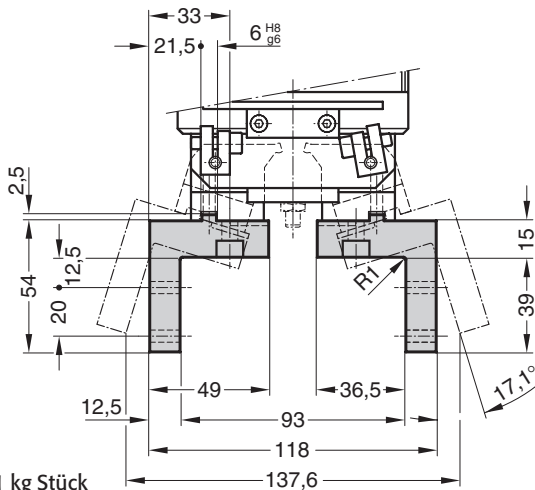
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02674

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



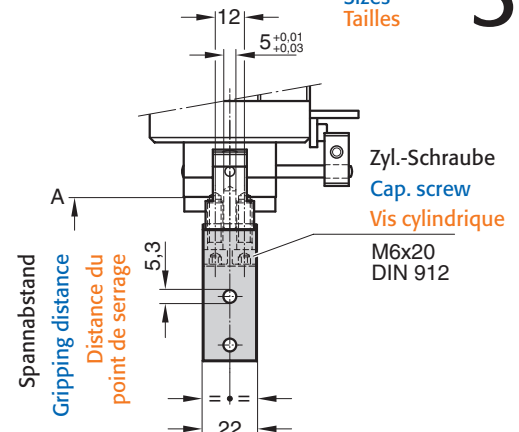
Greiffingergewicht = 0,191 kg Stück

Weight of finger = 0,191 kg/each

Masse d'un doigt = 0,191 kg/pièce

Baugröße
Sizes
Tailles

3



Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02678

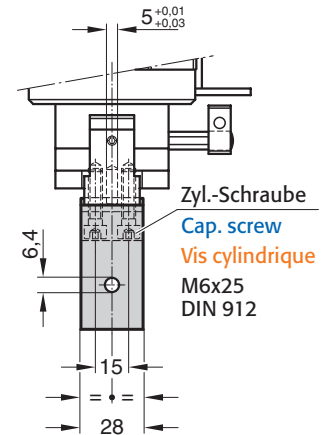
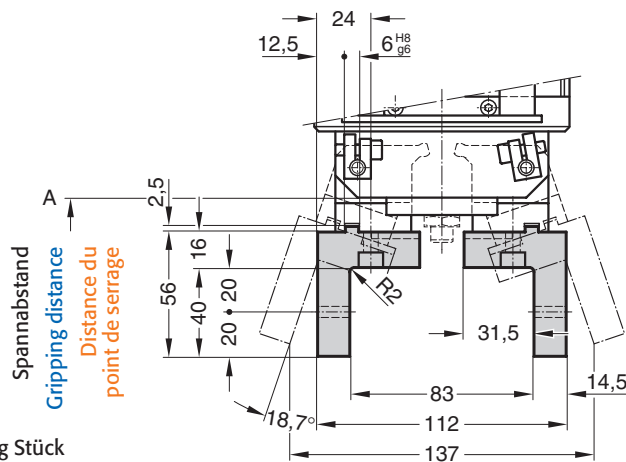
Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur

Baugröße
Sizes
Tailles

4



Greiffingergewicht = 0,265 kg Stück

Weight of finger = 0,265 kg/each

Masse d'un doigt = 0,265 kg/pièce

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02677

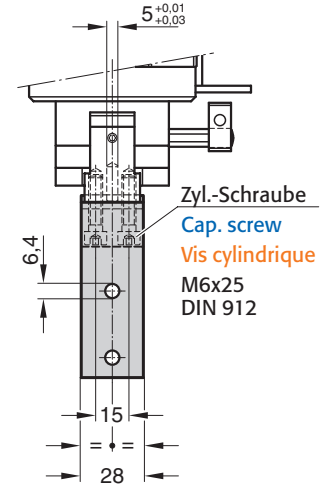
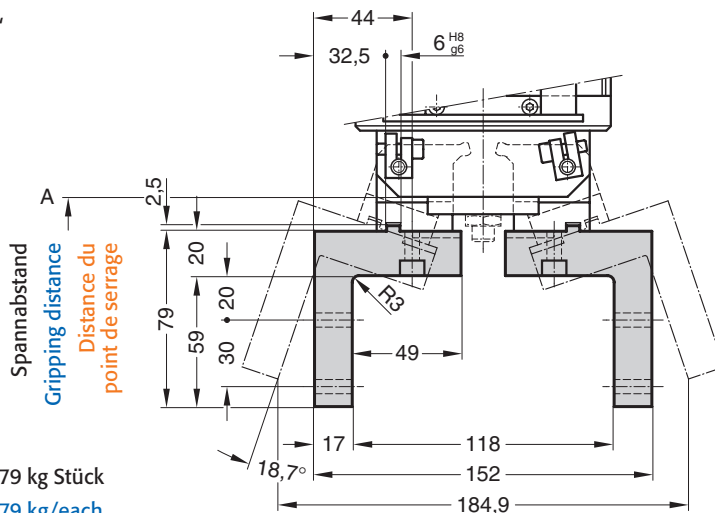
Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur

Baugröße
Sizes
Tailles

4



Greiffingergewicht = 0,479 kg Stück

Weight of finger = 0,479 kg/each

Masse d'un doigt = 0,479 kg/pièce



Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire

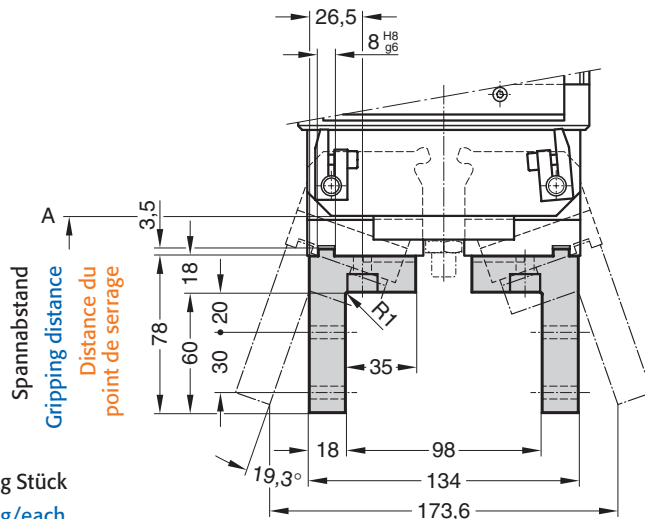
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02681

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,560 kg Stück

Weight of finger = 0,560 kg/each

Masse d'un doigt = 0,560 kg/pièce

Baugröße
Sizes
Tailles

5

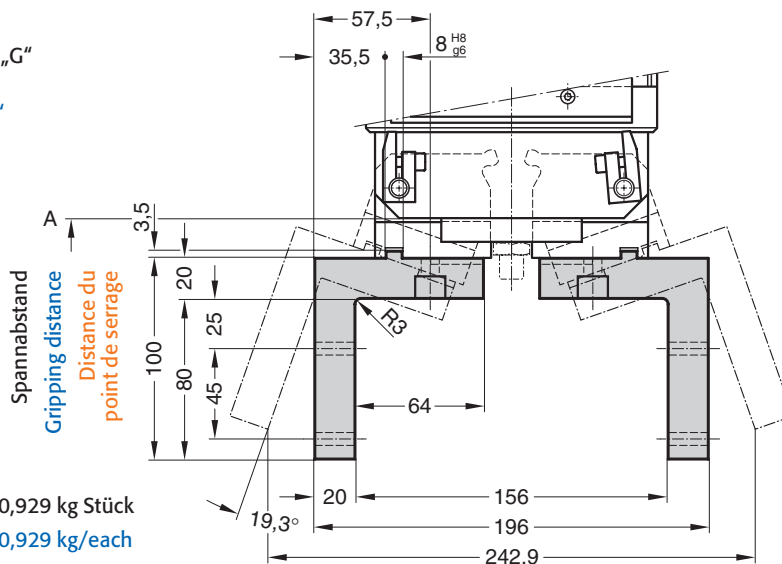
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02680

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,929 kg Stück

Weight of finger = 0,929 kg/each

Masse d'un doigt = 0,929 kg/pièce

Baugröße
Sizes
Tailles

5

Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement

Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire



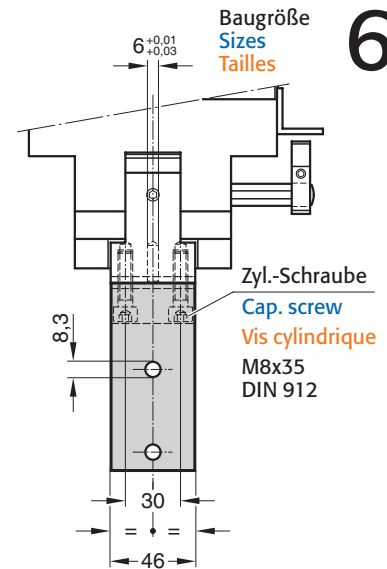
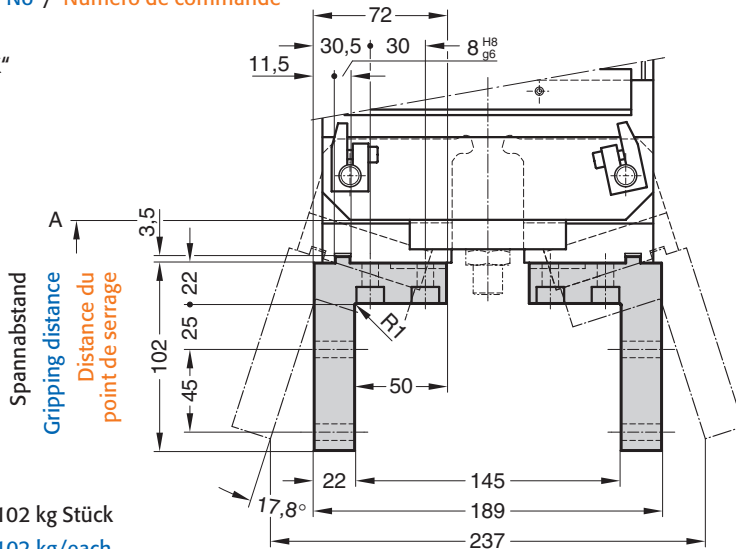
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02688

Greiffinger Ausführung „K“
Außenspannung

Gripper fingers type „K“
External gripping

Doigts type «K»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

6

Greiffingergewicht = 1,102 kg Stück

Weight of finger = 1,102 kg/each

Masse d'un doigt = 1,102 kg/pièce

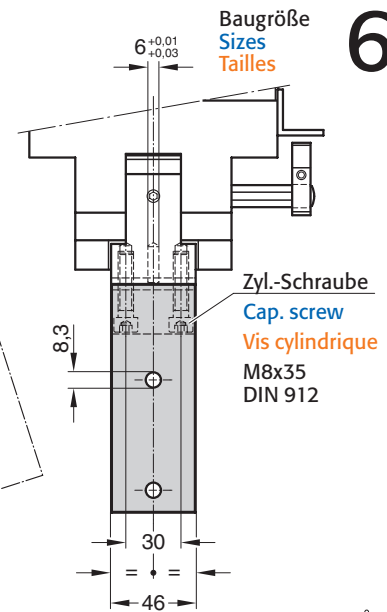
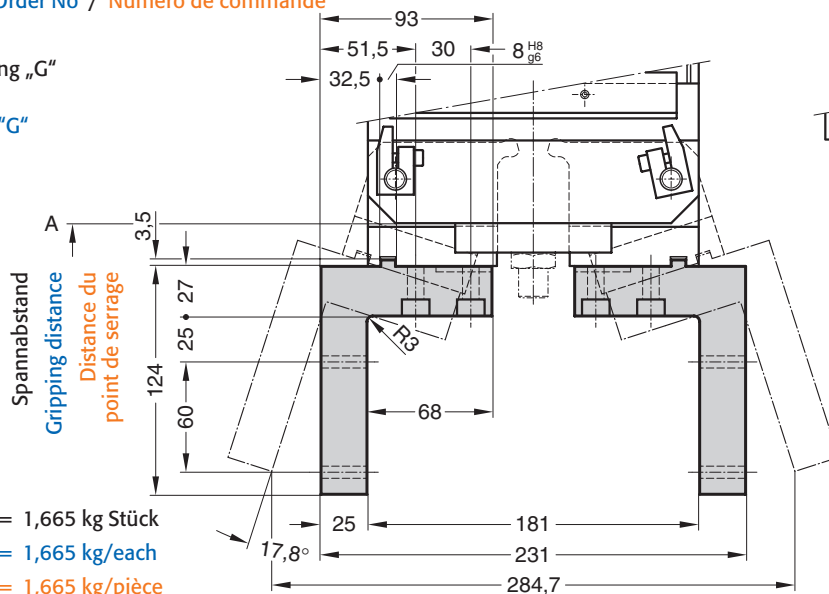
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02687

Greiffinger Ausführung „G“
Außenspannung

Gripper fingers type „G“
External gripping

Doigts type «G»
À serrage extérieur



Baugröße
Sizes
Tailles

6

Greiffingergewicht = 1,665 kg Stück

Weight of finger = 1,665 kg/each

Masse d'un doigt = 1,665 kg/pièce



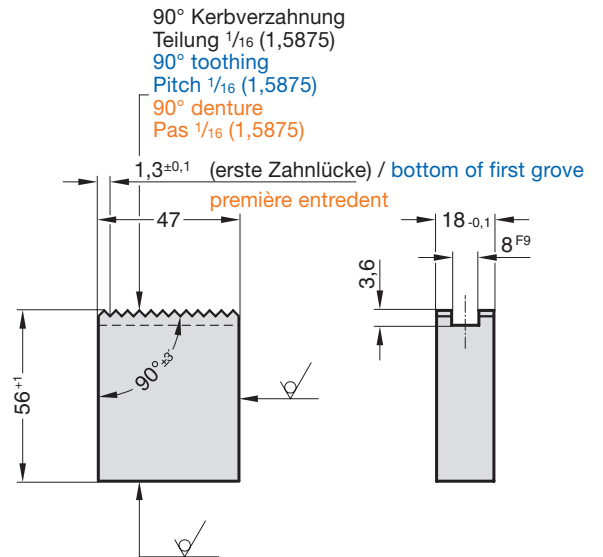
Greiffinger Rohlinge
Finger blanks
Ebauches pour doigt

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01112

Wechsel-Greiffinger-Rohling
 Interchangeable gripper finger blanks
 Ebauche pour doigt échangeable

Baugröße
 Sizes
 Tailles

2+3



Werkstoff
 Material = 16 MnCr5
 Matériel

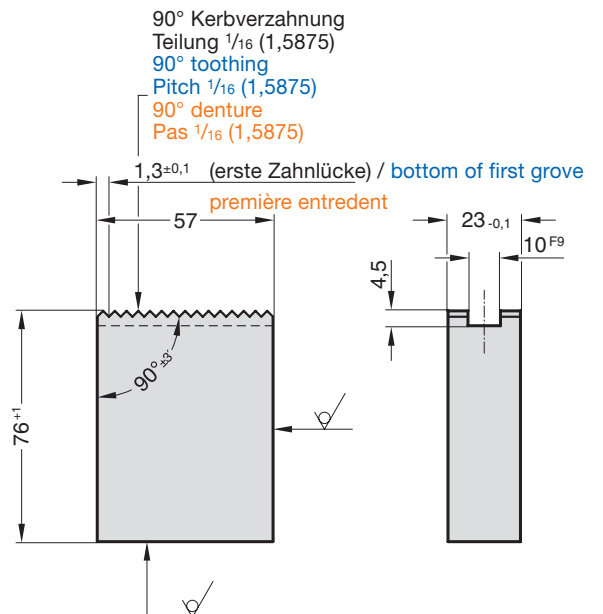
Gewicht
 Weight = 0,36 kg
 Masse

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01113

Wechsel-Greiffinger-Rohling
 Interchangeable gripper finger blanks
 Ebauche pour doigt échangeable

Baugröße
 Sizes
 Tailles

4



Werkstoff
 Material = 16 MnCr5
 Matériel

Gewicht
 Weight = 0,75 kg
 Masse

2-17906-2002.1

Greiffinger Rohlinge
Finger blanks
Ebauches pour doigt

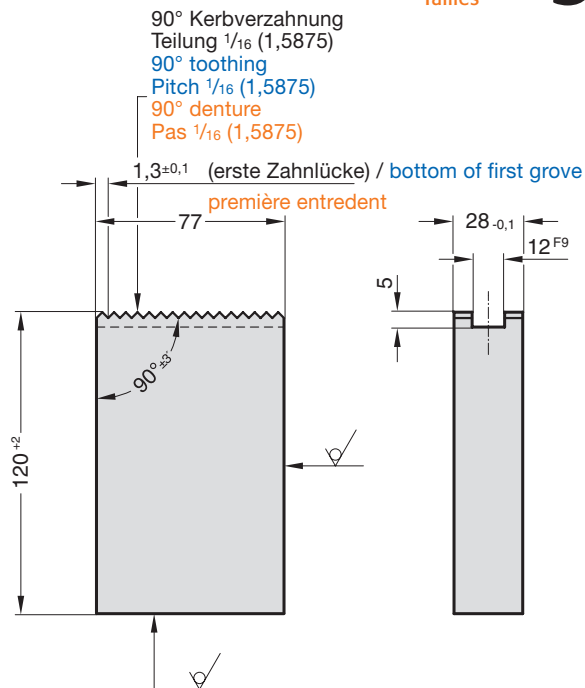


Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01056

Wechsel-Greiffinger-Rohling
Interchangeable gripper finger blanks
Ebauche pour doigt échangeable

Baugröße
Sizes
Tailles

5



Werkstoff
Material = 16 MnCr5
Matériel

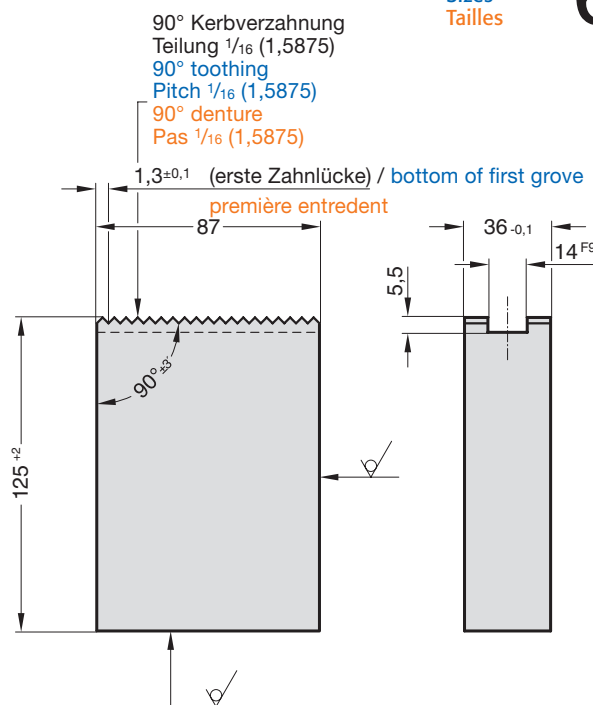
Gewicht
Weight = 2,0 kg
Masse

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.510.01114

Wechsel-Greiffinger-Rohling
Interchangeable gripper finger blanks
Ebauche pour doigt échangeable

Baugröße
Sizes
Tailles

6



Werkstoff
Material = 16 MnCr5
Matériel

Gewicht
Weight = 3,10 kg
Masse

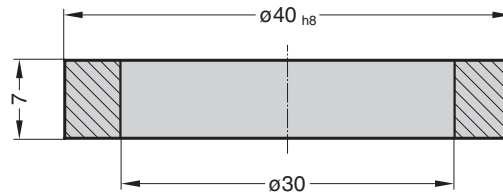


Zentrierringe
Plugwashers
Bagues de centrage

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.181.01690

Für Greifer Baugröße
For gripper size
Pour pince taille

2

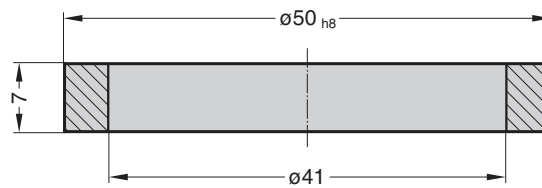


Gewicht
Weight = 0,030 kg
Poids

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.181.00801

Für Greifer Baugröße
For gripper size
Pour pince taille

3

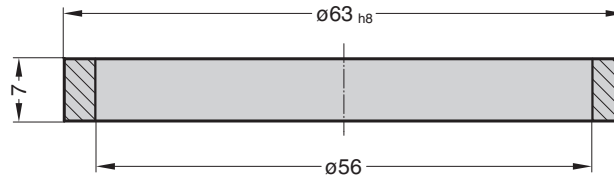


Gewicht
Weight = 0,035 kg
Poids

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.181.01689

Für Greifer Baugröße
For gripper size
Pour pince taille

4

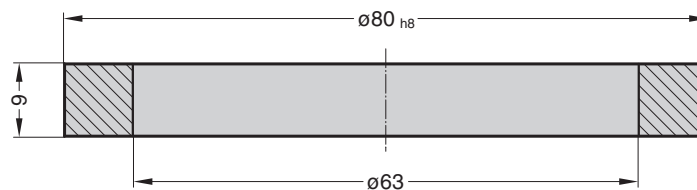


Gewicht
Weight = 0,036 kg
Poids

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.181.01691

Für Greifer Baugröße
For gripper size
Pour pince taille

5

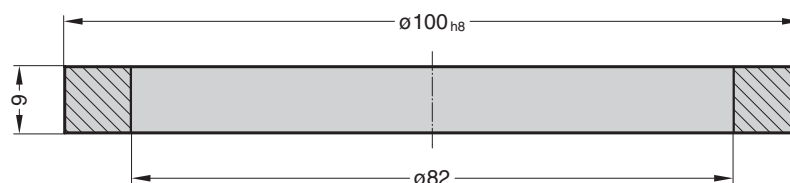


Gewicht
Weight = 0,135 kg
Poids

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande
0.181.01692

Für Greifer Baugröße
For gripper size
Pour pince taille

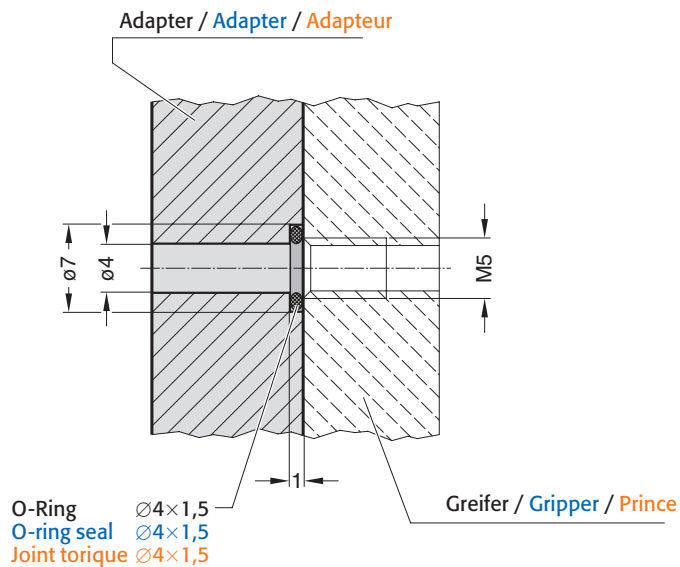
6



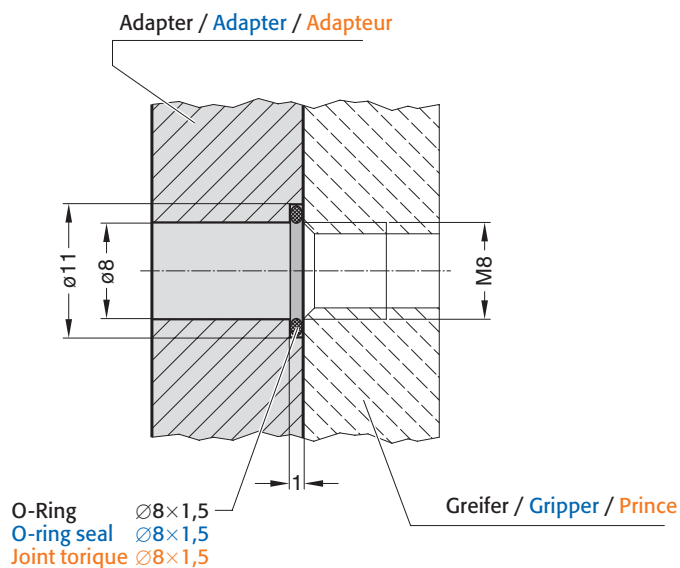
Gewicht
Weight = 0,182 kg
Poids



Schlauchloser Direktanschluss M5
Hoseless direkt connection M5
Raccord direkt sans tuyau M5



Schlauchloser Direktanschluss M8
Hoseless direkt connection M8
Raccord direkt sans tuyau M8







Greifer
 Hydraulische, pneumatische Greifer,
 Langhubgreifer, Schwenkdoppelgreifer.

Grippers
 Hydraulic, pneumatic grippers,
 long-stroke grippers, swivelling
 double grippers.

Pincés
 Pincés hydrauliques, pneumatiques,
 pincés à course longue, doubles
 pincés pivotantes.



**Pneumatikgreifer
 mit DIN/ISO-Flansch**

**Pneumatic grippers
 with DIN/ISO flange**

**Pincés pneumatiques
 avec bride DIN/ISO**



**Elektrische Einheiten
 Rotations-Einheiten.**

**Electric units
 Rotation units.**

**Unités électriques
 Unités de rotation.**



**Hydraulische Einheiten
 Translations-Einheiten,
 Kurzhub-Einheiten,
 Rotations-Einheiten.**

**Hydraulic units
 Translation units,
 short stroke units,
 rotation units.**

**Unités hydrauliques
 Unités de translation,
 unités à course réduite,
 unités de rotation.**



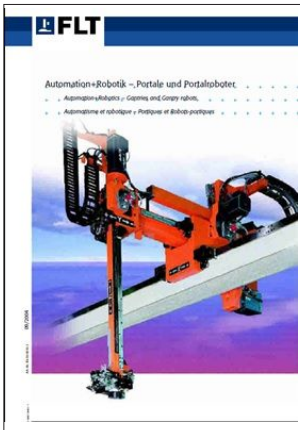
**Pneumatische Einheiten
 Translations-Einheiten,
 Kurzhub-Einheiten,
 Rotations-Einheiten.**

**Pneumatic units
 Translation units,
 short stroke units, rotation units.**

**Unités pneumatiques
 Unités de translation,
 unités à course réduite,
 unités de rotation.**



**Linearachsen MINI
 Linear axis's MINI
 Axes lineaires MINI**



Portale und Portalroboter

Linear- und Flächenportale für Transportlasten bis zu 3150 kg.

Gantries and Gantry robots

Linear and area gantries for transport loads of up to 3150 kg.

Portiques et Robots à portique

Portiques linéaires et de surface pour transport de charges jusqu'à 3150 kg.



Systemlösungen

Automatisierung von Maschinen, Verkettungen Turn Key Systeme. Auf Basis unserer Standard-Module liefern wir Kundenspezifische Systemlösungen.

System solutions

Automation of machinery, interlinks, turn key systems. We provide customer-specific system solutions based on our standard modules.

Solutions complètes

Automatisation de machines, enchaînements, systèmes turn key. Nous livrons des solutions systémiques spécifiques aux clients sur la base de nos modules standard.



Palletiersystem

Flexibles Palletiersystem FIBROPAL.

Palletising system

Flexible palletising systems FIBROPAL.

Systèmes de palettisation

Systèmes de palettisation flexibles FIBROPAL.



Pressenautomatisation

Dynamische Be- und Entladesysteme für großvolumige Teile. Für Pressenverkettungen und -beladungen sowie zum Palettieren bieten wir speziell entwickelte Systeme an.

Press automation

Dynamic loading and unloading systems for high-volume parts. We provide specially developed systems for the interlinking and loading of presses and for palletising.

Automatisation de pressage

Systèmes dynamiques de chargement et de déchargement pour pièces de grandes dimensions. Nous proposons des systèmes spécialement développés pour l'enchaînement et le chargement de presses ainsi que pour la palettisation.