Rechteckige Bauform B10

- Zwei- bis Sechsfinger Hohlgreifer -

Merkmale:

- zentrische, axialverschiebungsfreie und parallele oder schwenkende Fingerbewegung, auch kombinierbar
- variable Fingerlänge, -anzahl und -position
- innen- und außengreifend
- wartungs- und schmierungsfreie Gleitlager
- durchgehend hohle Mitte (∅75mm)
- keine Selbsthemmung
- Objektsicherung bei Energieausfall durch Gasdruckfeder optional, oder
- beidseitige stufenlose Hubeinstellung mit Endlagendämpfung
- mehrfache Positionsabfrage durch Signalgeber, optional

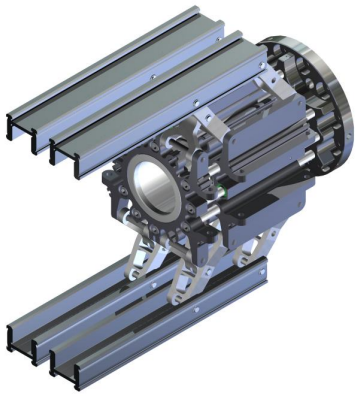


Abbildung: Typenvariante B110-400200-A-PNO-00

Technische Daten

Grundform B10			Fingerlänge (F) 0 mm	50 mm	100 mm	150 mm	200 mm
Bewegungsform A (parallel offen / parallel zu)	Gesamthub	[mm]	103				
	Greifweite*	[mm]	299 bis 402 (323 bis 426)				
	Greifkraft***	[N]	892 bis 8.100				
Bewegungsform B** (parallel offen / konisch zu)	Gesamthub	[mm]	110	134	158	182	220
	Greifweite*	[mm]	292 bis 402 (316 bis 426)	268 bis 402 (292 bis 426)	244 bis 402 (268 bis 426)	220 bis 402 (244 bis 426)	182 bis 402 (206 bis 426)
	Greifkraft***	[N]	855 bis 7.120	717 bis 4.595	616 bis 3.392	541 bis 2.689	482 bis 2.227
Bewegungsform C** (konisch offen / konisch zu)	Gesamthub	[mm]	112	158	204	250	304
	Greifweite*	[mm]	294 bis 406 (318 bis 430)	273 bis 431 (297 bis 455)	252 bis 456 (276 bis 480)	231 bis 481 (255 bis 505)	203 bis 507 (227 bis 531)
	Greifkraft***	[N]	846 bis 7.178	684 bis 2.914	574 bis 1.848	494 bis 1.354	434 bis 1.068

* durch die Rechteckform ergeben sich zwei verschiedene Greifweiten, bezogen auf die Außenkante der Finger
** größere Hübe und Greifweiten durch längere Finger und andere Neigungswinkel auf Anfrage
*** größte Greifkraft stets bei geöffneter Fingerstellung (Angaben bezogen auf einen Betriebsdruck von 6 bar)

Antrieb		pneumatisch
Betriebsdruck		2,5 bis 6 bar
Zykluszeit (ungedämpft)		1,5 s
Energieverbrauch pro Zyklus		2,75 Normalliter (bei 6 bar)
Betriebstemperatur		-30 bis +80°C
Masse	Grundkörper	9 kg
	pro Fingermechanismus	max. 1,25 kg
Belastbarkeit * pro Finger durch Objektmasse und -beschleunigung	$Mx_{max.}$	31 Nm ⇒ ($Fy_{max.}$: 155 N bei Fingerlänge F = 200mm)
	$My_{max.}$	61 Nm ⇒ ($Fx_{max.}$: 305 N bei Fingerlänge F = 200mm)
	$Mz_{max.}$	30,0 Nm
	$Fz_{max.}$	3000 N

* Belastbarkeit unabhängig von der Greifkraft

GMG

Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH
Rodingerweg 8H
D-59494 Soest (Germany)

Telefon:
+49 (0)2921 – 4062

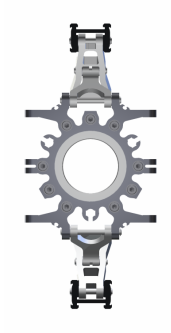
Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

E-Mail:
info@gmg-system.com

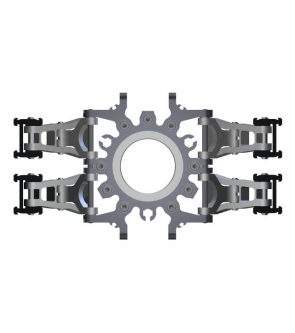
Internet:
http://www.gmg-system.com

Anzahl und Position der Finger

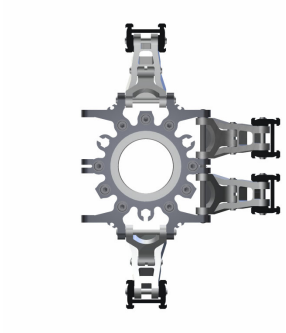
Grundform B10



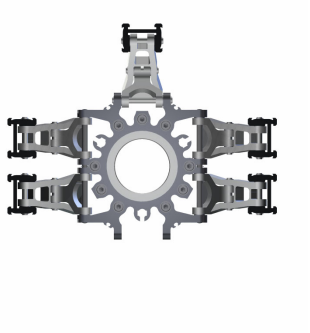
B110-200



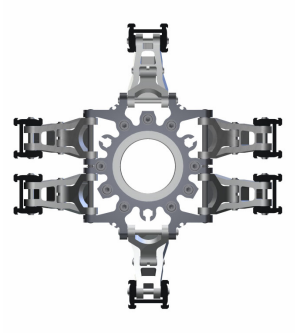
B110-400



B110-410

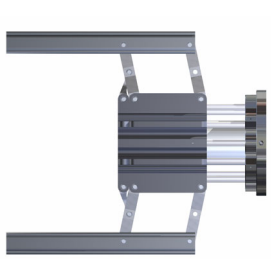
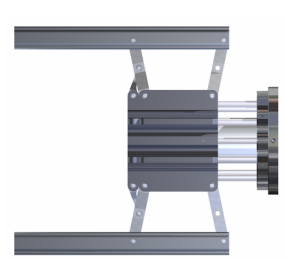
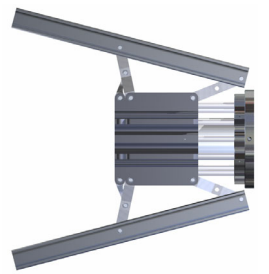
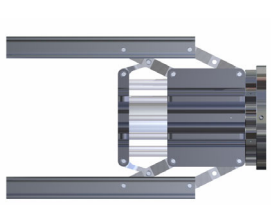
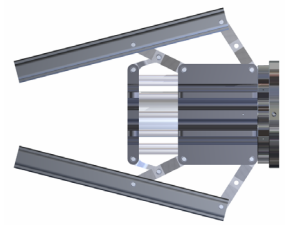
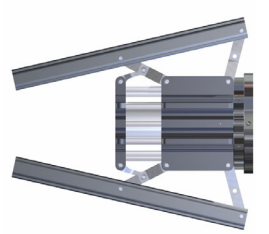


B110-500



B110-600

Bewegungsformen der Finger

Form A *(parallel offen / parallel zu)*	Form B *(parallel offen / konisch zu)*	Form C *(konisch offen / konisch zu)*
		
		

Es sind auch Kombinationen aus den Bewegungsformen A, B und C möglich!

Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH
Rodingerweg 8H
D-59494 Soest (Germany)

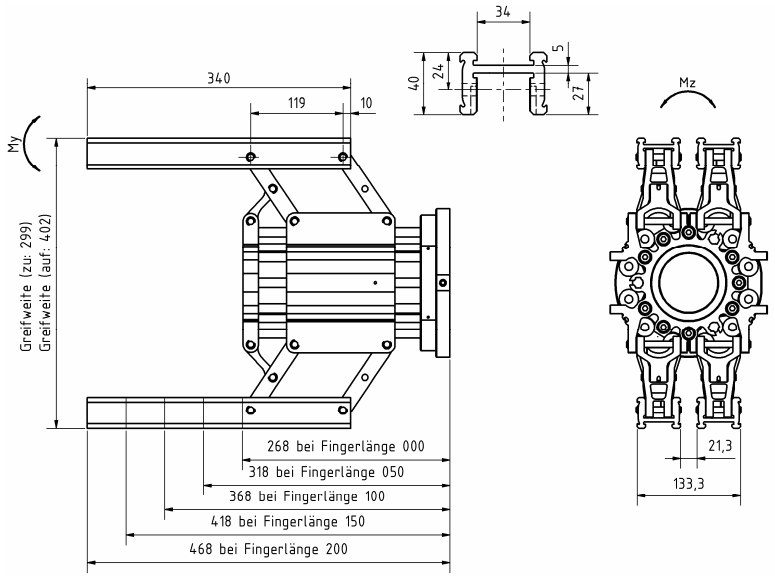
Telefon:
+49 (0)2921 – 4062

Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

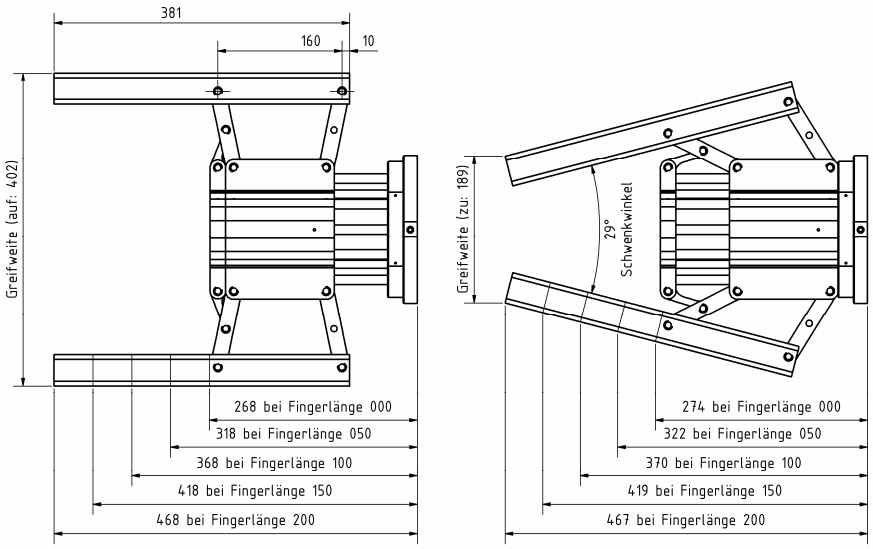
E-Mail:
info@gmg-system.com

Internet:
http://www.gmg-system.com

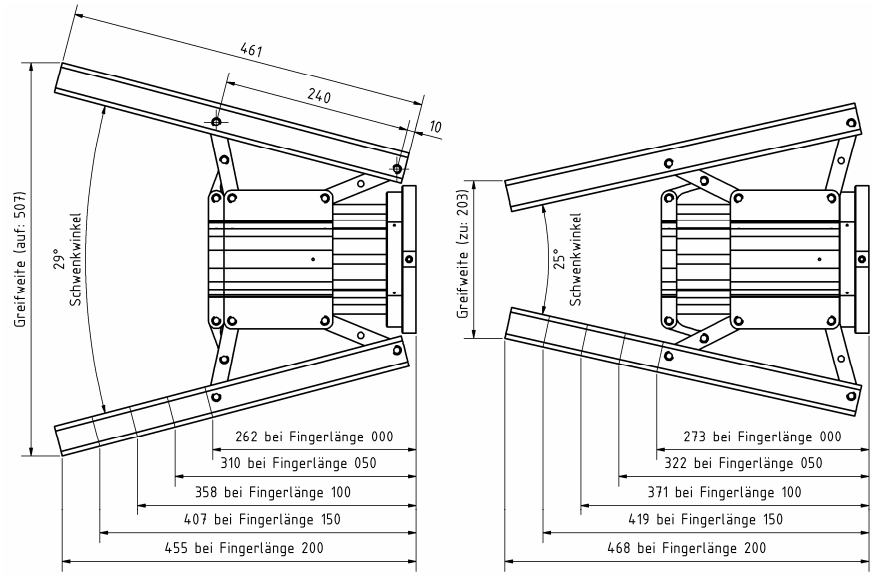
Bewegungsform A



Bewegungsform B



Bewegungsform C



Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH
Rodingerweg 8H
D-59494 Soest (Germany)

Telefon:
+49 (0)2921 – 4062

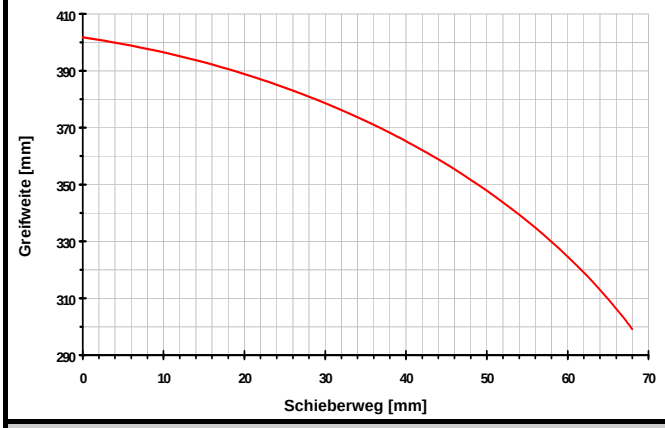
Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

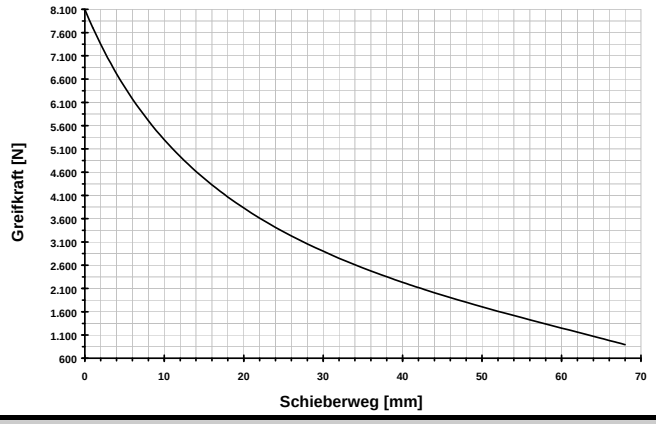
E-Mail:
info@gmg-system.com

Internet:
http://www.gmg-system.com

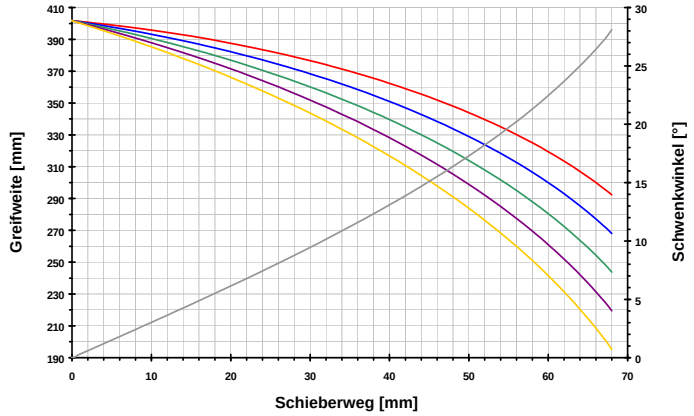
Kraft- und Greifweitendiagramme

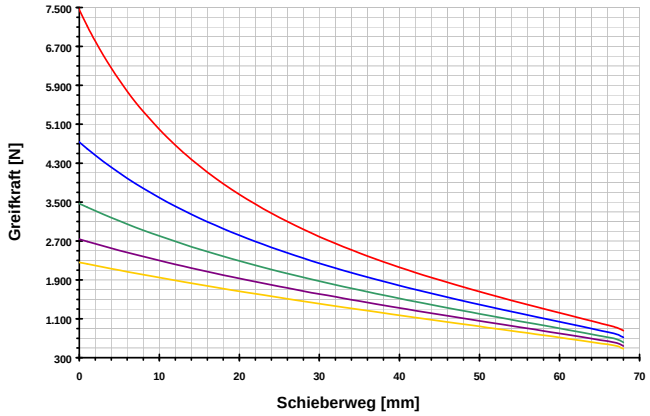
Bewegungsform A



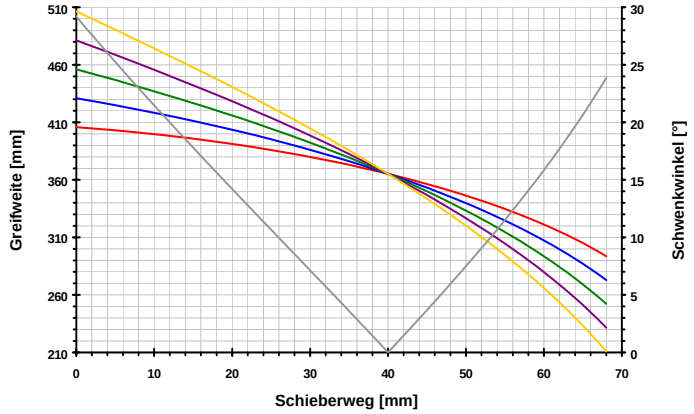


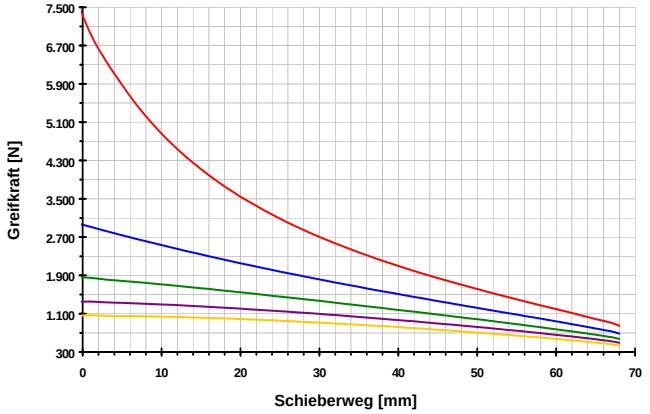
Bewegungsform B





Bewegungsform C





0 mm — 50 mm — 100 mm — 150 mm — 200 mm — *Schwenkwinkel*

Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH
Rodingerweg 8H
D-59494 Soest (Germany)

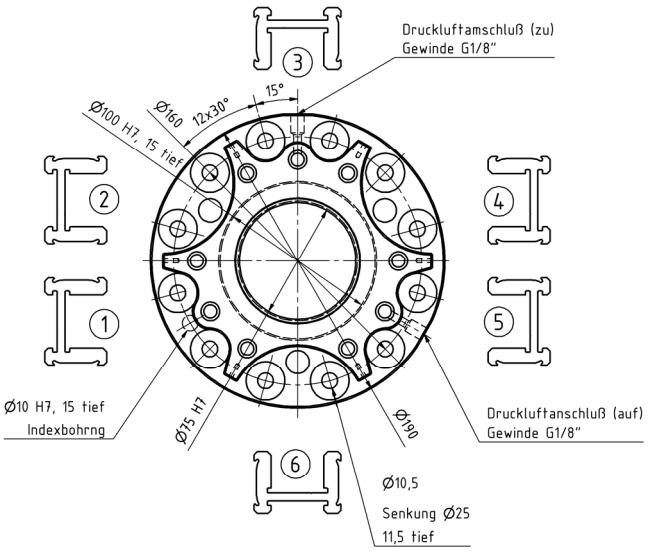
Telefon:
+49 (0)2921 – 4062

Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

E-Mail:
info@gmg-system.com

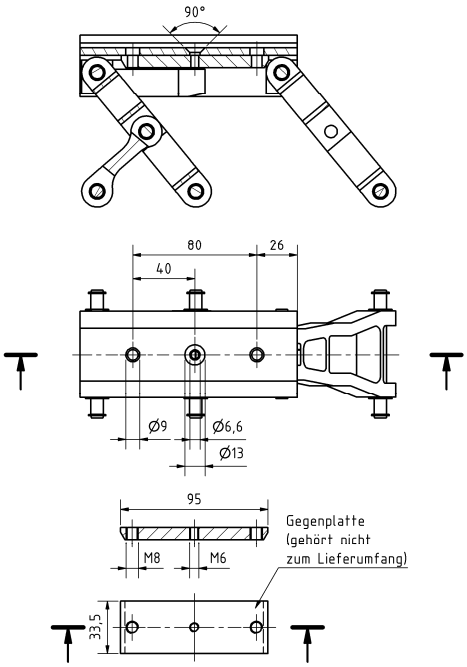
Internet:
http://www.gmg-system.com

Fingerposition in Bezug auf den Greiferflansch



Vorderansicht

Standard - Bohrbild



Bestellnummer Gegenplatte:
1007-C110-GP10

nur bei Fingerlänge F = 0mm

Fingeranzahl	Position 1	2	3	4	5	6	Kennzeichen
2			X			X	200
4	X	X		X	X		400
			X	X	X	X	410
	X	X	X			X	411
5	X	X	X	X	X		500
	X	X		X	X	X	501
6	X	X	X	X	X	X	600

Standardausführung

Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH
Rodingerweg 8H
D-59494 Soest (Germany)

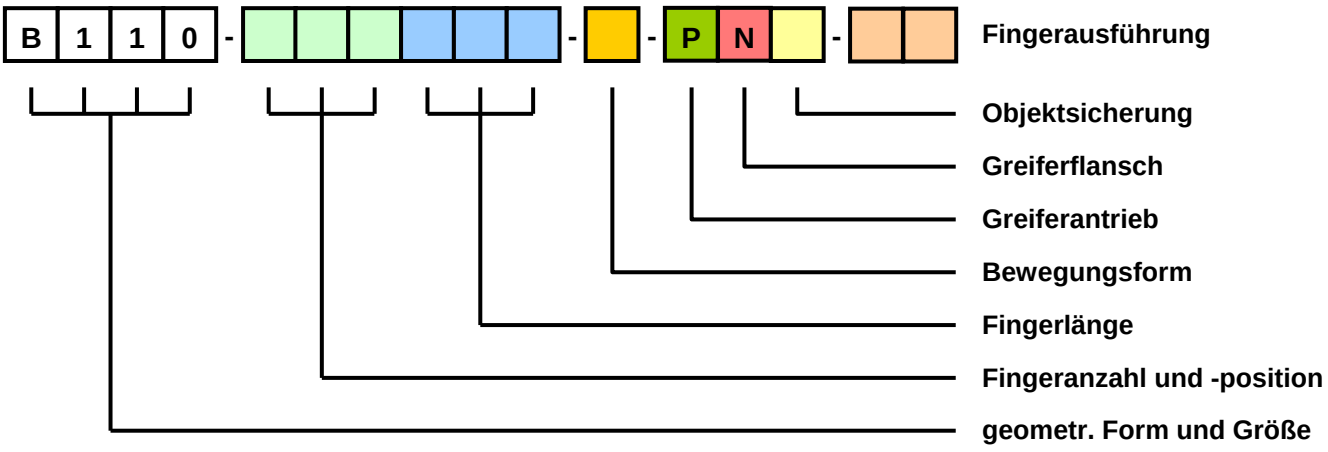
Telefon:
+49 (0)2921 – 4062

Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

E-Mail:
info@gmg-system.com

Internet:
http://www.gmg-system.com

Bestellnummer



Fingeranzahl und -position
Angaben gemäß Tabelle auf vorheriger Seite!

Bewegungsform	
Fingerstellung	*Kennbuchstabe*
parallel offen parallel zu	**A**
parallel offen konisch zu	**B**
konisch offen konisch zu	**C**
Kombination aus den 3 Bewegungsformen*	**K**

** auf Anfrage*

Greiferantrieb	
Antriebsart	*Kennbuchstabe*
pneumatisch	**P**

Fingerausführung	
Ausführung	*Kennbuchstabe*
ohne Bohrung	**00**
mit Bohrung	**01**

Fingerlänge		
	Länge (F)	*Kennziffer*
Standardlängen	0 mm	**000**
	50 mm	**050**
	100 mm	**100**
	150 mm	**150**
	200 mm	**200**
	Sonderlänge	**Angabe in mm**

Greiferflansch	
Ausführung	*Kennbuchstabe*
Normflansch	**N**

Objektsicherung bei Energieausfall	
Ausführung	*Kennbuchstabe*
ohne Objektsicherung	**O**
Finger zudrückend	**Z**
Finger öffnend	**A**

GMG

Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH
Rodingerweg 8H
D-59494 Soest (Germany)

Telefon:
+49 (0)2921 – 4062
Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

E-Mail:
info@gmg-system.com
Internet:
http://www.gmg-system.com