

**C16**

Hexagonale Bauform C16

- 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 (Ø80mm)
- keine Selbsthemmung
- Objektsicherung bei Energieausfall durch Gasdruckfeder optional, oder
- beidseitige stufenlose Hubeinstellung mit Endlagendämpfung
- mehrfache Positionsabfrage durch Signalgeber, optional

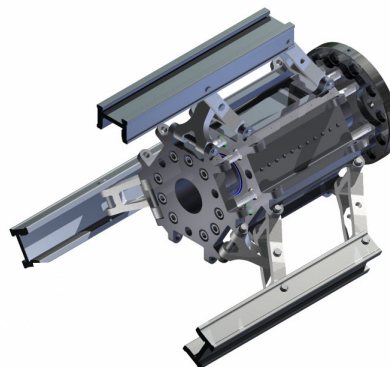


Abbildung: Typenvariante C116-300200-A-PNO-00

Technische Daten

Grundform C16		Fingerlänge (F)				
		0 mm	100 mm	200 mm	300 mm	400 mm
Bewegungsform A (parallel offen / parallel zu)	Gesamthub [mm]	264				
	Greifweite* [mm]	517 bis 782				
	Greifkraft*** [kN]	2,5 bis 44				
Bewegungsform B** (parallel offen / konisch zu)	Gesamthub [mm]	275	325	375	425	475
	Greifweite* [mm]	507 bis 782	457 bis 782	407 bis 782	356 bis 782	306 bis 781
	Greifkraft*** [kN]	2,5 bis 40,6	2,1 bis 26	1,8 bis 19,2	1,6 bis 15,2	1,5 bis 12,6
Bewegungsform C** (konisch offen / konisch zu)	Gesamthub [mm]	281	375	469	563	659
	Greifweite* [mm]	281 bis 786	448 bis 823	392 bis 860	335 bis 897	276 bis 935
	Greifkraft*** [kN]	2,4 bis 39,6	2 bis 15,8	1,7 bis 9,9	1,5 bis 7,2	1,3 bis 5,6
Antrieb		pneumatisch				
Betriebsdruck		3 bis 6 bar				
Zykluszeit (ungedämpft)		3 s				
Energieverbrauch pro Zyklus		ca. 27 Normalliter (bei 6 bar)				
Betriebstemperatur		-30 bis +80°C				
Masse	Grundkörper	56 kg				
	pro Fingermechanismus	max. 9 kg				
Belastbarkeit * pro Finger durch Objektmasse und -beschleunigung	$Mx_{max.}$	250 Nm \Rightarrow ($F_{y_{max.}}$: 625 N bei Fingerlänge F = 400mm)				
	$My_{max.}$	500 Nm \Rightarrow ($F_{x_{max.}}$: 1.250 N bei Fingerlänge F = 400mm)				
	$Mz_{max.}$	120 Nm				
	$Fz_{max.}$	10.000 N				

* 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)

* Belastbarkeit unabhängig von der Greifkraft



Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH
 Rödingerweg 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

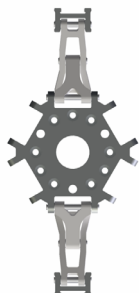


C16

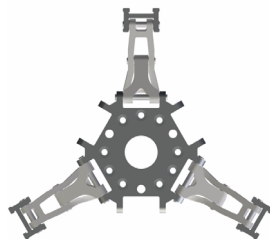
Typenvarianten



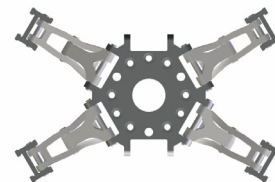
Grundform C16



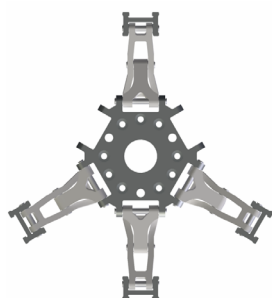
C116-200



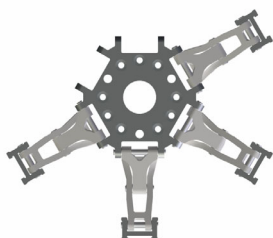
C116-300



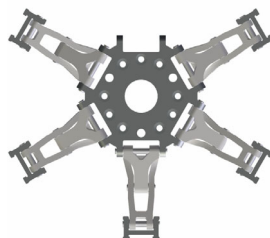
C116-400



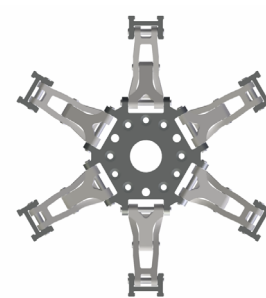
C116-410



C116-420



C116-500

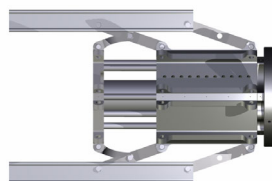
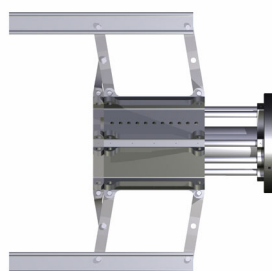


C116-600

Bewegungsformen der Finger

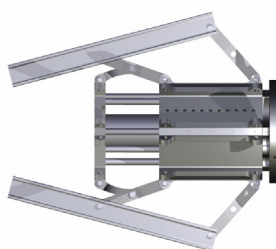
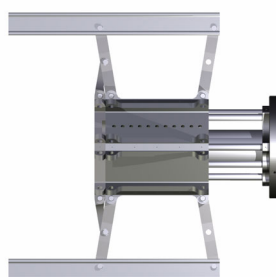
Form A

(parallel offen / parallel zu)



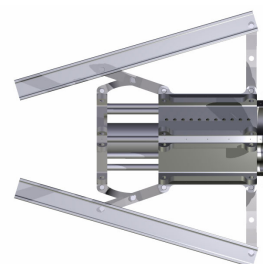
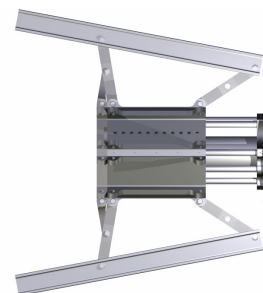
Form B

(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)

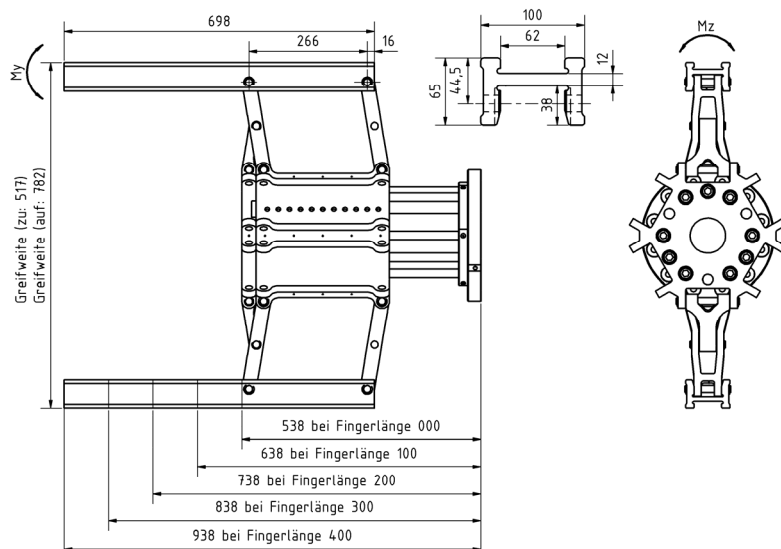
Telefon:
+49 (0)2921 – 4062
Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

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

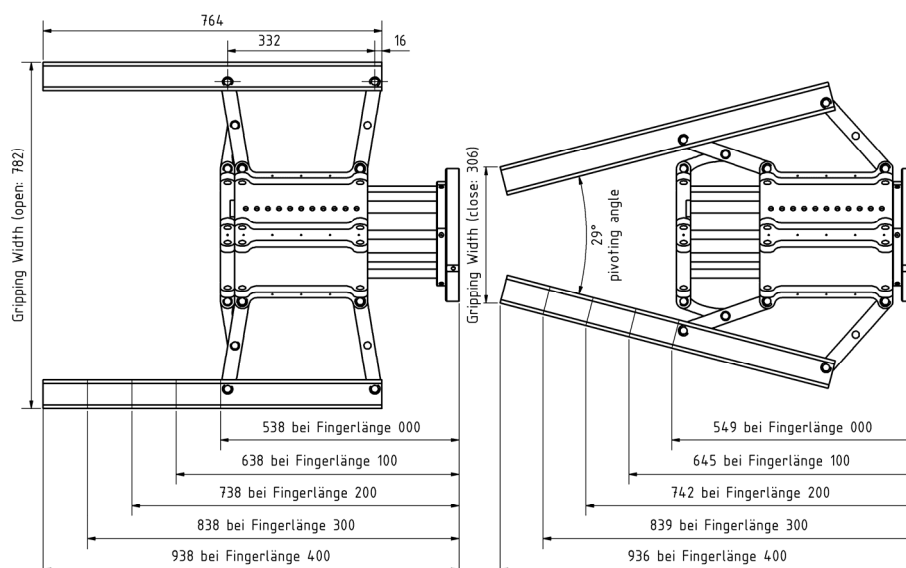


C16

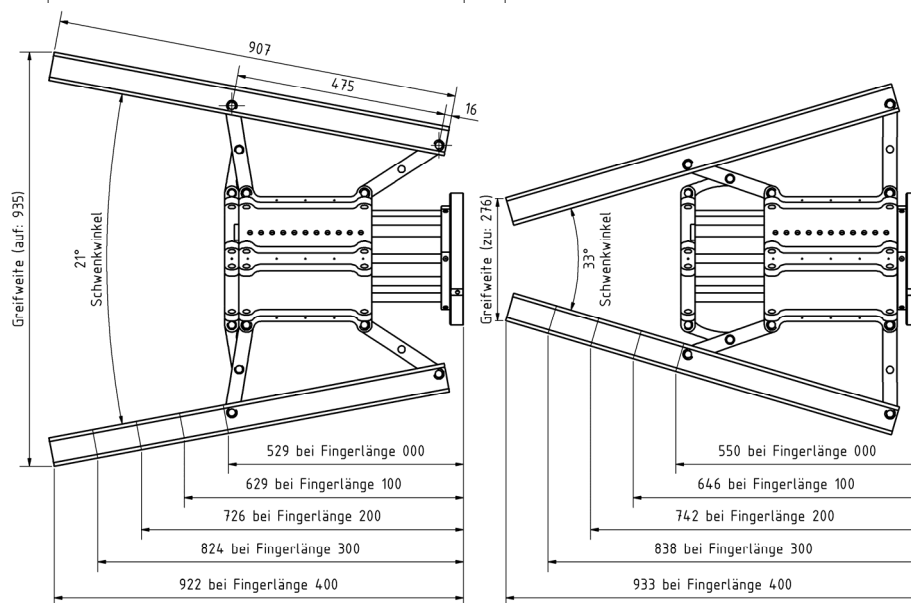
Bewegungsform A



Bewegungsform B



Bewegungsform C



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

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

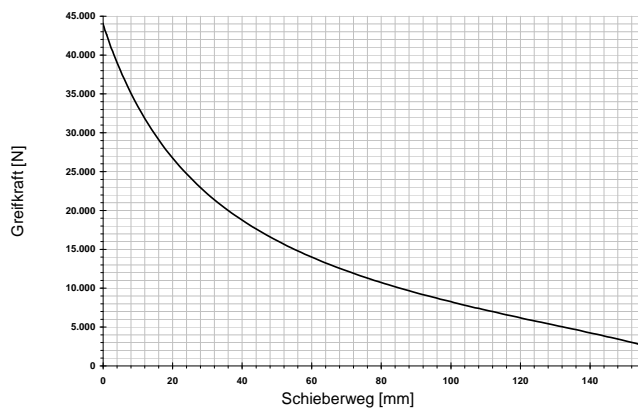
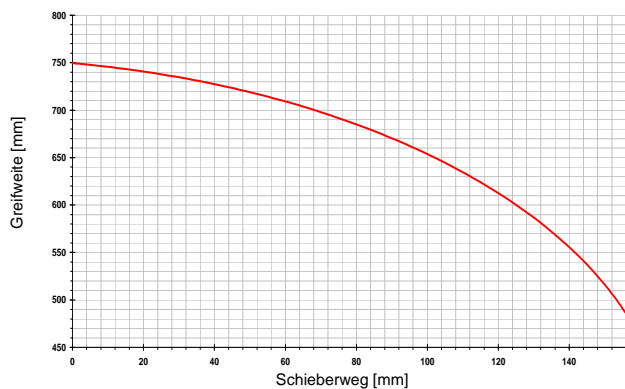
E-Mail:
 info@gmg-system.com
Internet:
 http://www.gmg-system.com



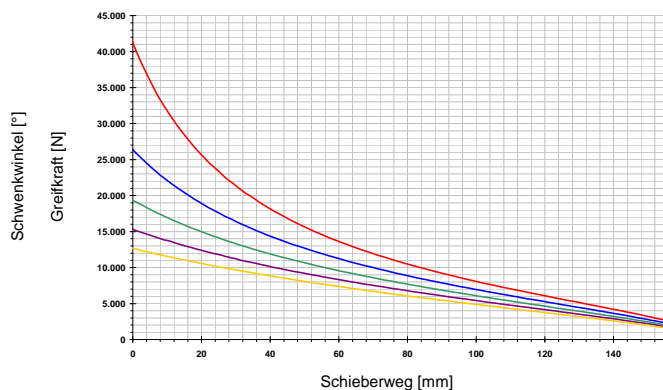
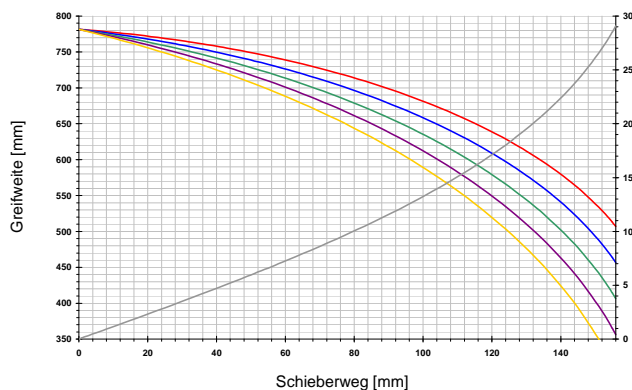
C16

Kraft- und Greifweitendiagramme

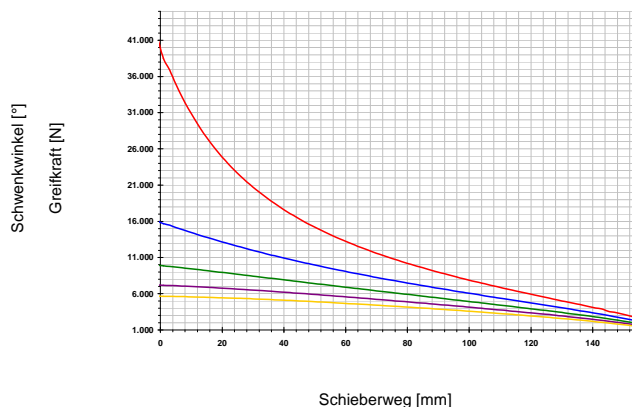
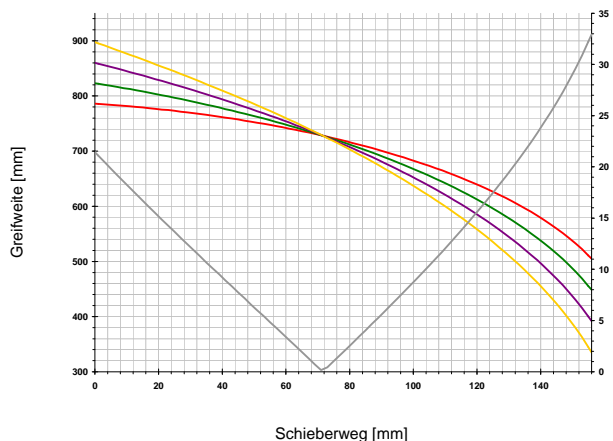
Bewegungsform A



Bewegungsform B



Bewegungsform C



— 0 mm — 100 mm — 200 mm — 300 mm — 400 mm — Schwenkwinkel



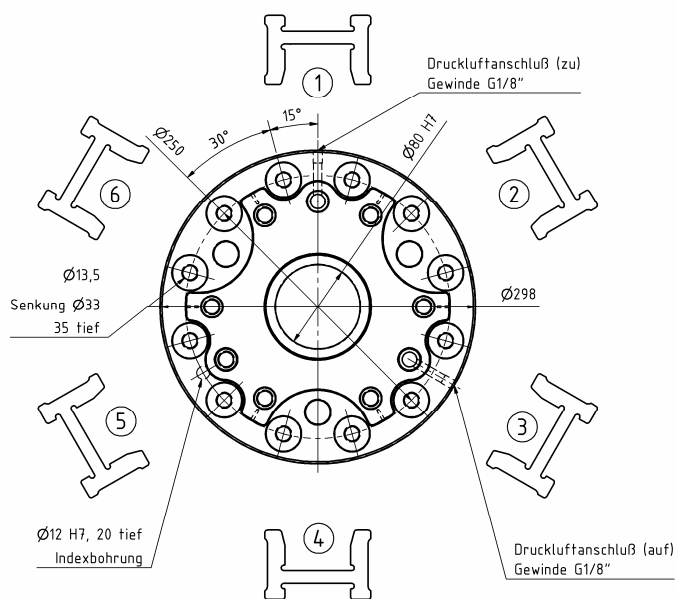
Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare
Greifersysteme mbH
Rodingerweg 8H
D-59494 Soest (Germany)

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

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

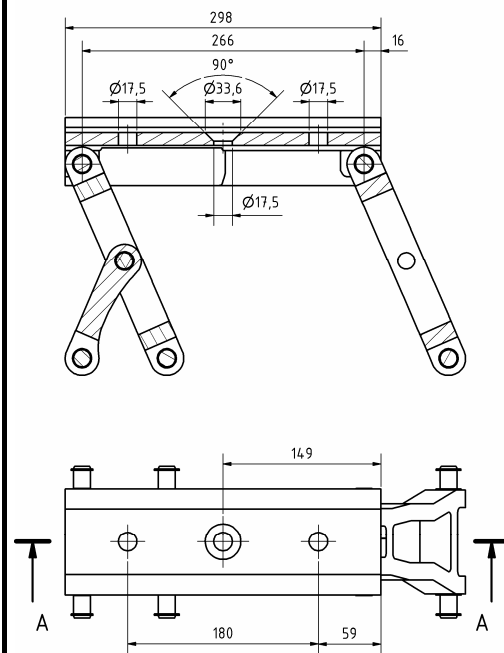


Fingerposition in Bezug auf den Greiferflansch



Vorderansicht

Standard – Bohrbild



nur bei Fingerlänge F = 0mm

Fingeranzahl	Position						Kennziffer
	1	2	3	4	5	6	
2	X			X			200
			X			X	201
		X			X		202
3	X		X		X		300
		X		X		X	301
4	X		X	X		X	400
	X	X		X	X		401
		X	X		X	X	402
	X		X	X	X		410
	X	X		X	X		411
		X	X	X		X	412
	X	X	X		X		413
	X	X		X		X	414
		X		X	X	X	415

Fingeranzahl	Position						Kennziffer
	1	2	3	4	5	6	
4	X	X	X	X			420
		X	X	X	X		421
			X	X	X	X	422
	X			X	X	X	423
	X	X			X	X	424
	X	X	X			X	425
5		X	X	X	X	X	500
	X	X		X	X	X	501
	X		X	X	X	X	502
	X	X	X		X	X	503
	X	X	X	X		X	504
	X	X	X	X	X		505
6	X	X	X	X	X	X	600

Standardausführung



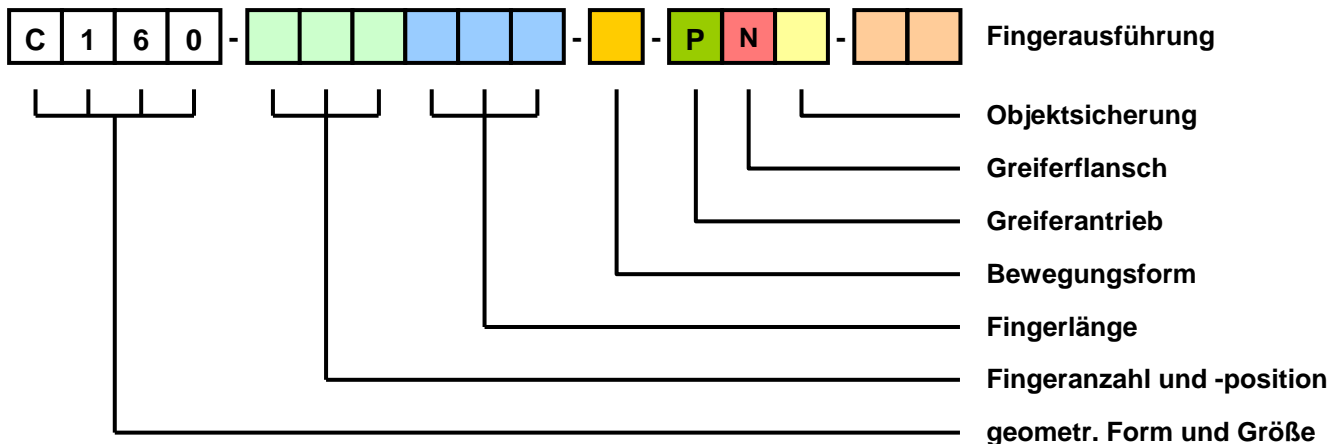
Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH
 Rödingerweg 8H
 D-59494 Soest (Germany)

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!

Fingerlänge	
Länge (F)	Kennziffer
0 mm	000
100 mm	100
200 mm	200
300 mm	300
400 mm	400
Sonderlänge	Angabe in mm

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

Greiferflansch	
Ausführung	Kennbuchstabe
Normflansch	N

* auf Anfrage

Greiferantrieb	
Antriebsart	Kennbuchstabe
pneumatisch	P

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

Fingerausführung	
Ausführung	Kennbuchstabe
ohne Bohrung	00
mit Bohrung	01

