

## Bewegungsform CP

- schwenkende Bewegungsform mit parallelen Backen -

### Merkmale:

- Schwenkende Fingerbewegung mit stetig parallel geführten Backen
- Verfügbar für alle hexagonalen und rechteckigen modularen Greifer
- Universeller Backenträger an den Fingerspitzen
- variable Fingerlänge, -anzahl und -position
- innen- und außengreifend
- wartungs- und schmierungsfreie Gleitlager
- durchgehend hohle Mitte (ab Größe 06)
- keine Selbsthemmung
- Objektsicherung bei Energieausfall durch Gasdruckfeder (optional) oder beidseitige stufenlose Hubeinstellung mit Endlagendämpfung.

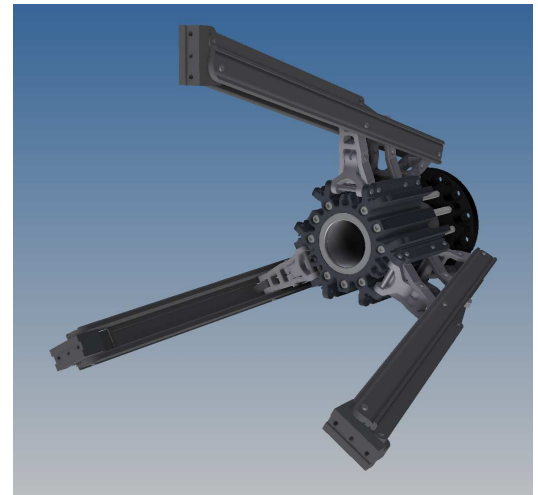
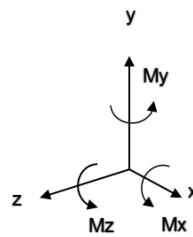


Abbildung: Typenvariante C110-300250-CP-PNO-00

Die technischen Daten entsprechen denen der Bewegungsform „C“ des jeweiligen Greifers:

Technische Daten						
Bewegungsform CP		Fingerlänge (F)**				
Greifer B02	Fingerlänge	0 mm	20 mm	40 mm	60 mm	80 mm
	Gesamthub [mm]	32	43	54	64	80
	Greifkraft* [N]	201 bis 965	165 bis 527	140 bis 362	122 bis 276	107 bis 223
Greifer C03	Fingerlänge	0 mm	20 mm	40 mm	60 mm	80 mm
	Gesamthub [mm]	32	43	54	64	80
	Greifkraft* [N]	338 bis 1.619	277 bis 884	235 bis 608	204 bis 463	180 bis 374
Greifer E03	Fingerlänge	0 mm	40 mm	60 mm	80 mm	100 mm
	Gesamthub [mm]	30	46	53	61	69
	Greifkraft* [N]	274 bis 1.681	208 bis 633	185 bis 482	167 bis 390	152 bis 327
Greifer A06 / C06	Fingerlänge	0 mm	40 mm	60 mm	80 mm	100 mm
	Gesamthub [mm]	59	91	106	124	139
	Greifkraft* [N]	657 bis 4.030	498 bis 1.517	445 bis 1.156	401 bis 934	366 bis 784
Greifer B10 / C10	Fingerlänge	0 mm	50 mm	100 mm	150 mm	200 mm
	Gesamthub [mm]	112	158	204	250	296
	Greifkraft* [N]	846 bis 7.178	684 bis 2.914	574 bis 1.848	494 bis 1.354	434 bis 1.068
Greifer C16	Fingerlänge	0 mm	100 mm	200 mm	300 mm	400 mm
	Gesamthub [mm]	281	375	469	563	659
	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

\* größte Greifkraft stets bei geöffneter Fingerstellung (Angaben bezogen auf einen Betriebsdruck von 6 bar)

\*\* weitere Fingerlängen auf Anfrage möglich



### Typenvarianten Grundformen



B02



C03



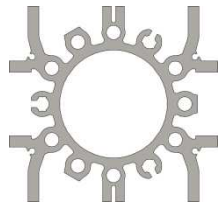
E03



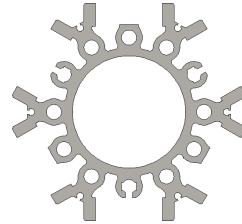
A06



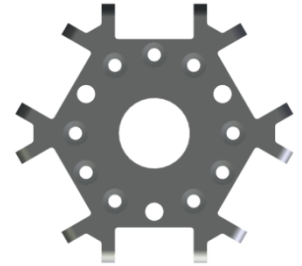
C06



B10



C10



C16

### Bewegungsform CP

#### Form CP offen

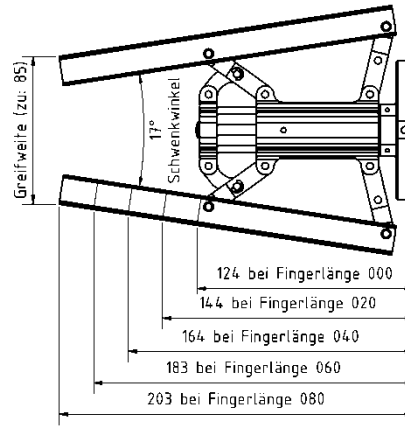
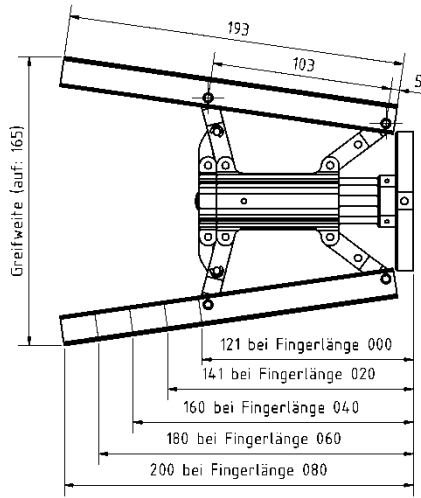
*(Finger konisch offen, Backen parallel)*

#### Form CP zu

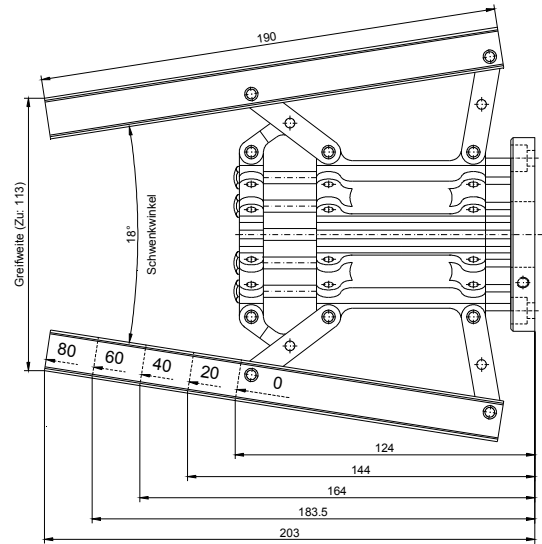
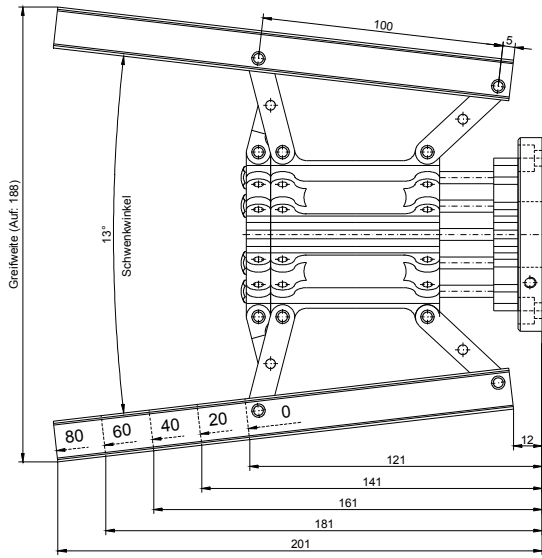
*(Finger konisch zu, Backen parallel)*



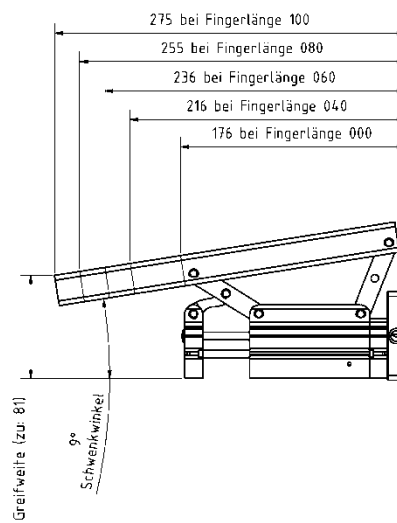
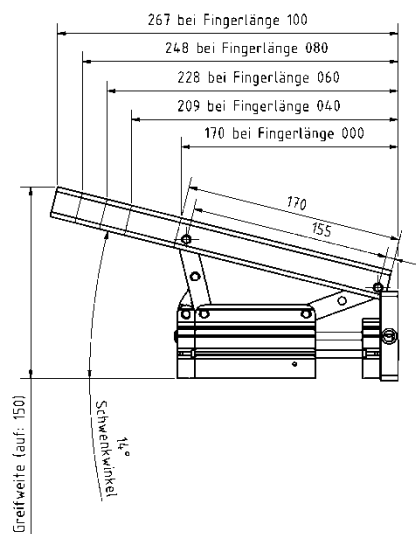
B02



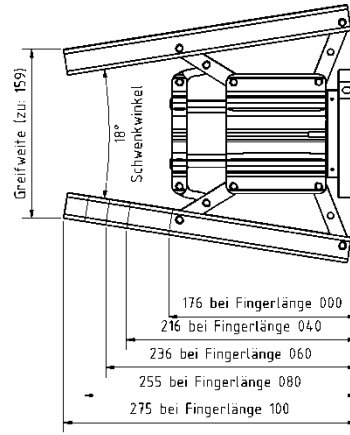
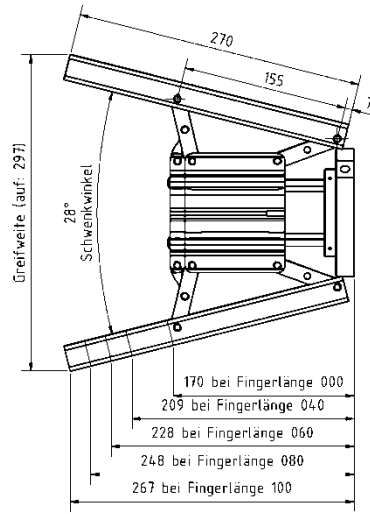
C03



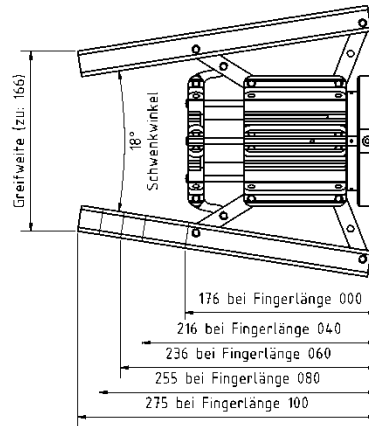
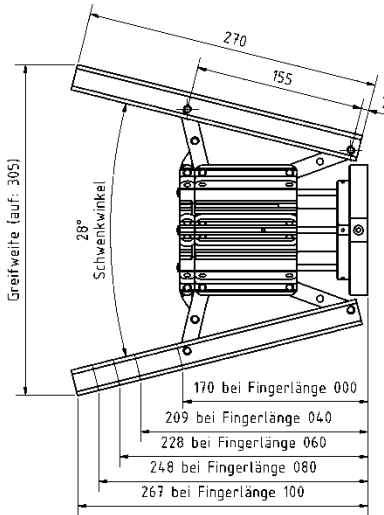
E03



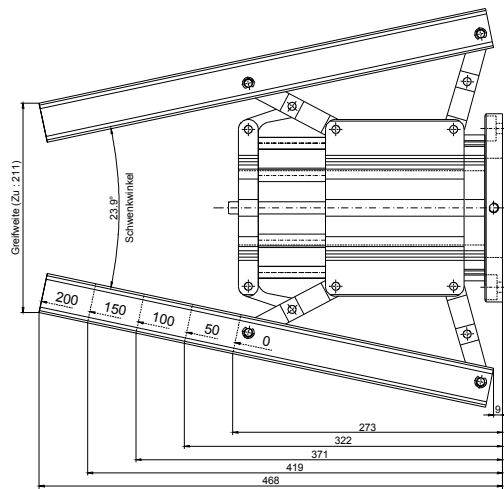
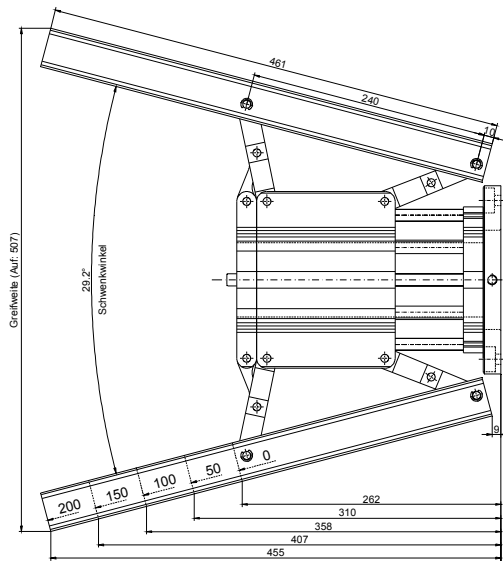
A06



C06



B10

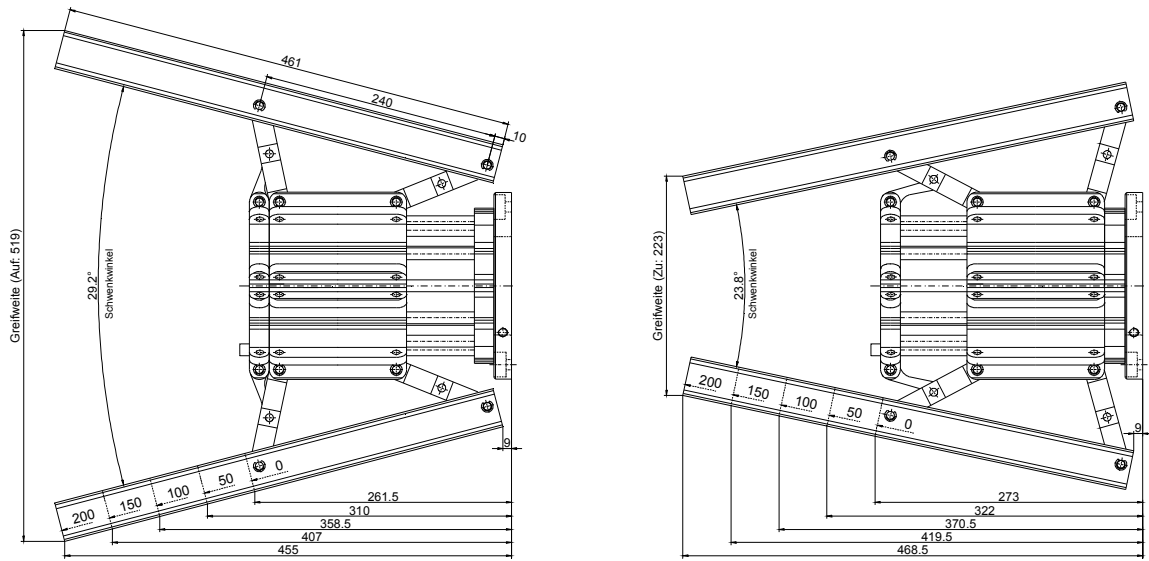


**Hausanschrift:**  
**GMG** – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH  
 Rodingerweg 8H  
 D-59494 Soest (Germany)

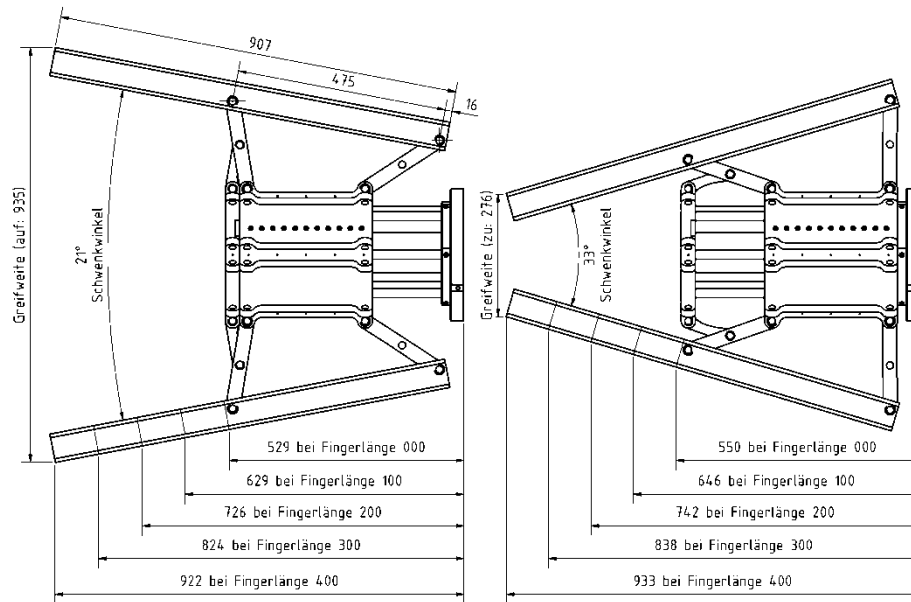
**Telefon:**  
 +49 (0)2921 – 4062  
**Telefax:**  
 +49 (0)2921 - 4042

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

C10



C16



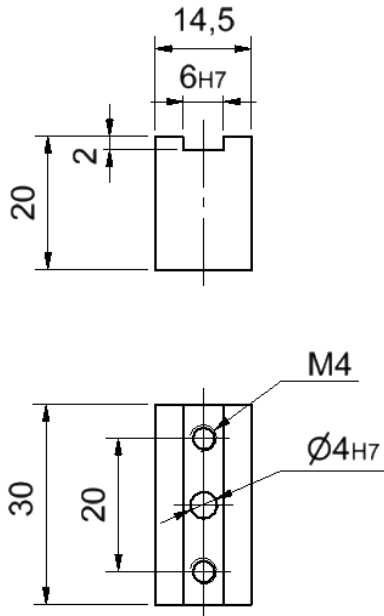
Das Positionsmaß für die Backenträger errechnet sich wie folgt:

<b>CP02 / CP03:</b>	Fingerlänge + 10 mm in z-Richtung
<b>CP06:</b>	Fingerlänge + 13 mm in z-Richtung
<b>CP10:</b>	Fingerlänge + 16 mm in z-Richtung
<b>CP16:</b>	Fingerlänge + 44 mm in z-Richtung

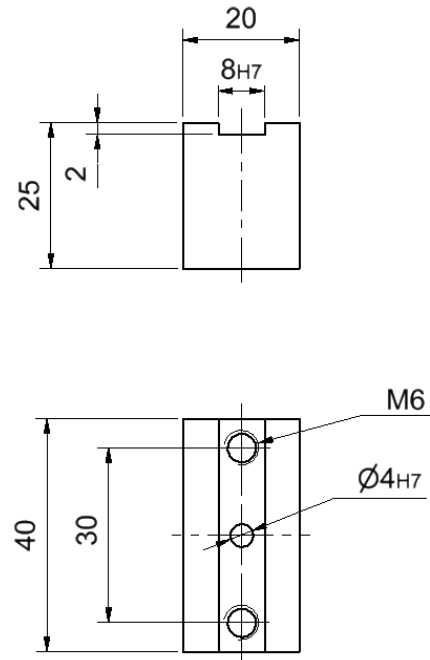


## Maße der Backenträger

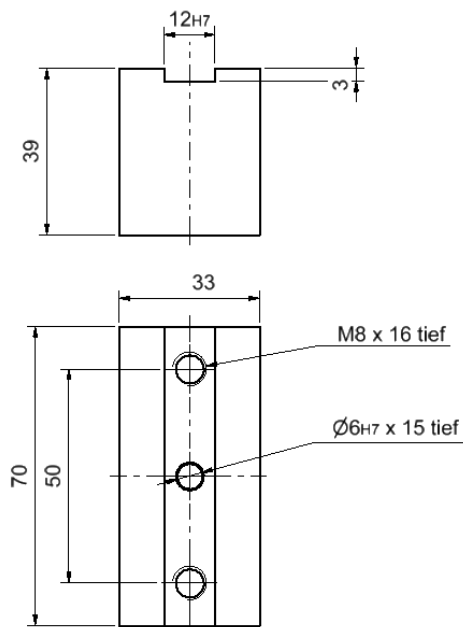
Backenträger CP02 / CP03



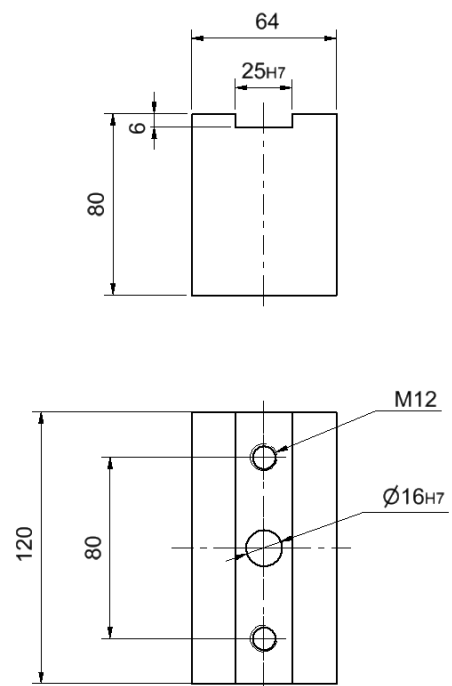
Backenträger CP06



Backenträger CP10

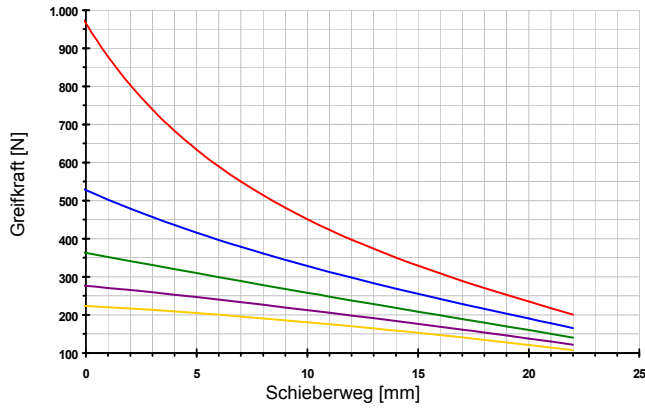


Backenträger CP16

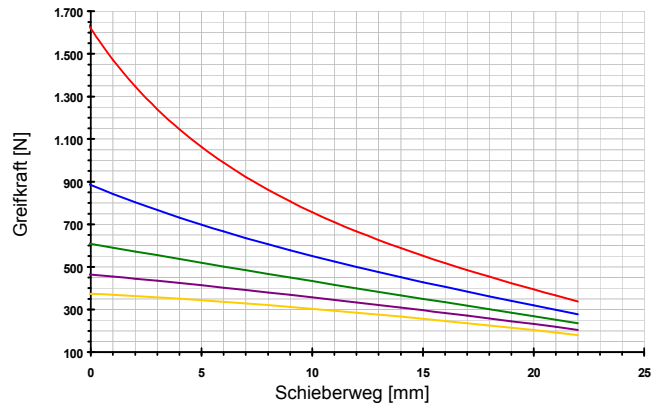


# Kraft- und Greifweitendiagramme

**B02 Bewegungsform CP**

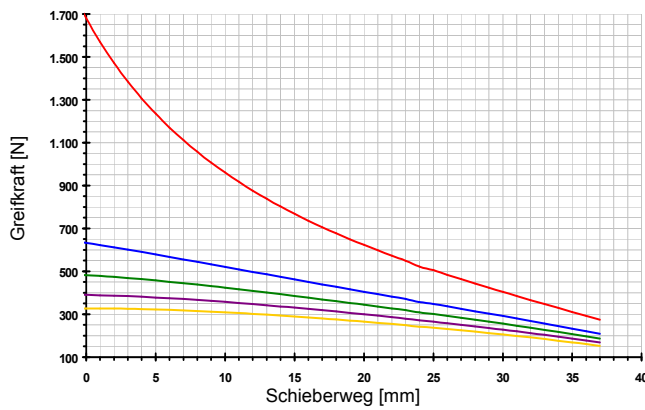


**C03 Bewegungsform CP**

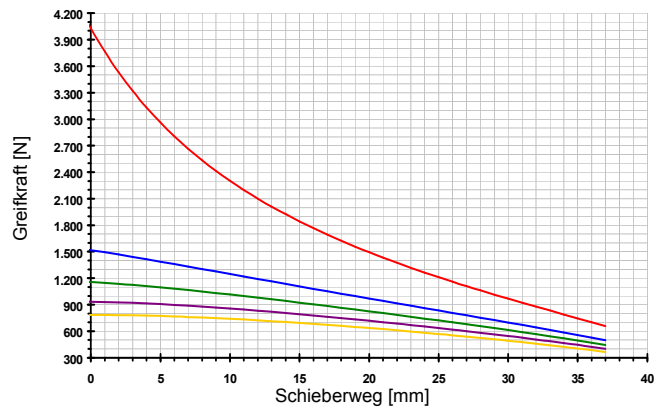


— 0 mm      — 20 mm      — 40 mm      — 60 mm      — 80 mm

**E03 Bewegungsform CP**

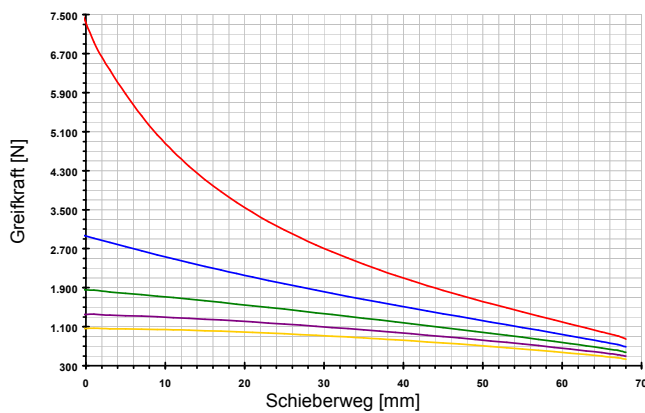


**A06 / C06 Bewegungsform CP**

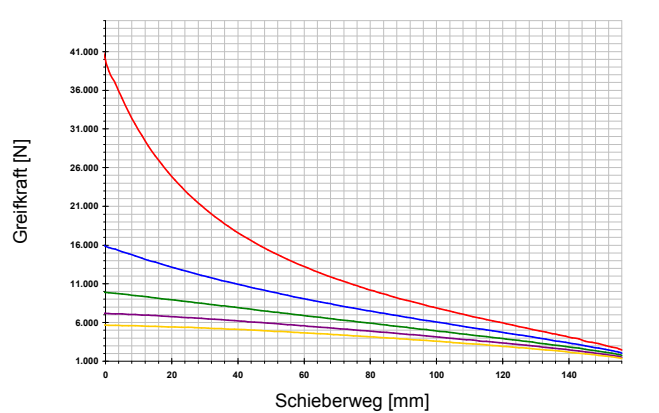


— 0 mm      — 40 mm      — 60 mm      — 80 mm      — 100 mm

**B10 / C10 Bewegungsform CP**



**C16 Bewegungsform CP**



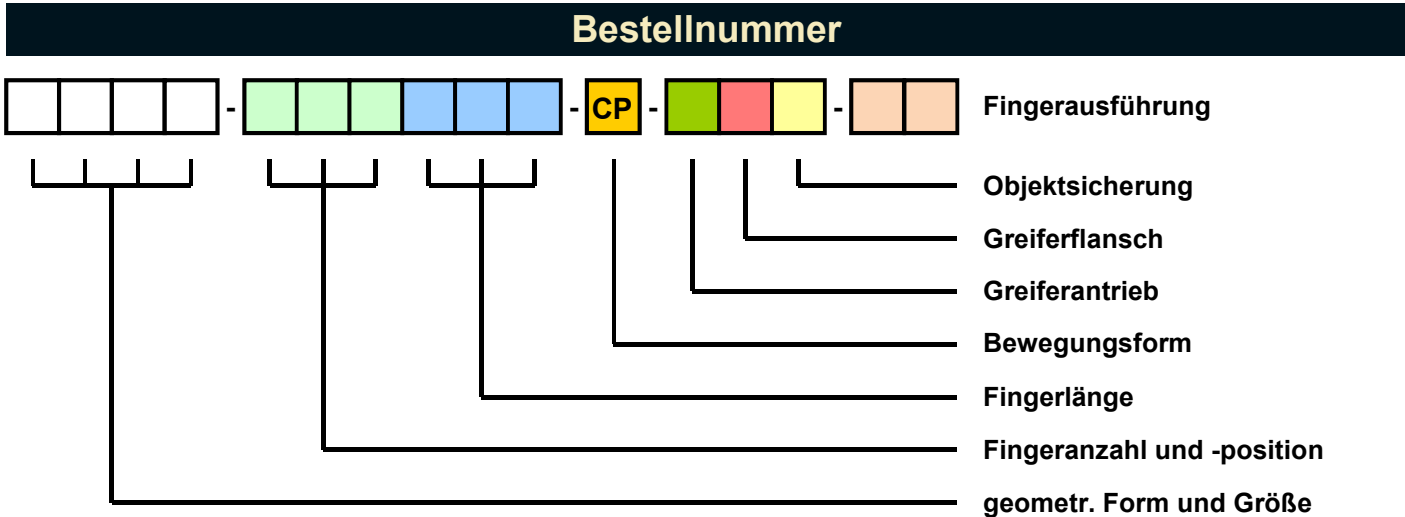
— 0 mm      — 50 / 100 mm      — 100 / 200 mm      — 150 / 300 mm      — 200 / 400 mm



**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



Fingeranzahl und -position
Angaben gemäß Tabelle im Datenblatt des jeweiligen Greifertyps

Bewegungsform	
Fingerstellung	Kennbuchstabe
parallel offen parallel zu	<b>A</b>
parallel offen konisch zu	<b>B</b>
konisch offen konisch zu	<b>C</b>
Parallele Backenbewegung	<b>CP</b>
Kombination aus den 4 Bewegungsformen*	<b>K</b>

\* auf Anfrage

Greiferantrieb	
Antriebsart	Kennbuchstabe
pneumatisch	<b>P</b>
elektromotorisch	<b>E</b>

Fingerlänge		
	Länge (F)	Kennziffer
<b>Standard</b>	0 mm	<b>000</b>
	50 mm	<b>050</b>
	... mm	<b>...</b>
	Sonderlänge	<b>Angabe in mm</b>

Greiferflansch	
Ausführung	Kennbuchstabe
Normflansch	<b>N</b>
Drehverteiler (im Flasch integriert)*	<b>D</b>

Fingerausführung	
Ausführung	Kennbuchstabe
ohne Bohrung	<b>00</b>
mit Bohrung	<b>01</b>

\* für Details siehe Zubehör

Objektsicherung bei Energieausfall	
Ausführung	Kennbuchstabe
ohne Objektsicherung	<b>O</b>
Finger zudrückend	<b>Z</b>
Finger öffnend	<b>A</b>

