

**A06**

Quadratische Bauform A06

- Zwei- bis Vierfinger 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 (Ø38mm)
- keine Selbsthemmung
- beidseitige stufenlose Hubeinstellung mit Endlagendämpfung
- mehrfache Positionsabfrage durch Signalgeber optional

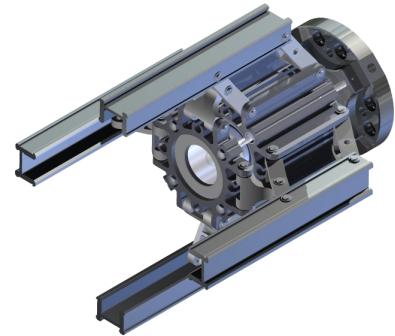


Abbildung: Typenvariante A106-400100-A-PNO-00

Technische Daten

Grundform A06		Fingerlänge (F)				
		0 mm	40 mm	60 mm	80 mm	100 mm
Bewegungsform A (parallel offen / parallel zu)	Gesamthub [mm]	53				
	Greifweite* [mm]	192 bis 245				
	Greifkraft*** [N]	692 bis 4.652				
Bewegungsform B** (parallel offen / konisch zu)	Gesamthub [mm]	57	75	83	92	101
	Greifweite* [mm]	188 bis 245	170 bis 245	162 bis 245	153 bis 245	144 bis 245
	Greifkraft*** [N]	669 bis 4.158	543 bis 2.421	496 bis 2.003	457 bis 1.708	423 bis 1.489
Bewegungsform C** (konisch offen / konisch zu)	Gesamthub [mm]	59	91	106	124	139
	Greifweite* [mm]	189 bis 248	177 bis 268	171 bis 277	164 bis 288	158 bis 297
	Greifkraft*** [N]	657 bis 4.030	498 bis 1.517	445 bis 1.156	401 bis 934	366 bis 784
Antrieb		pneumatisch				
Betriebsdruck		2 bis 6 bar				
Zykluszeit (ungedämpft)		0,5 s				
Energieverbrauch pro Zyklus		0,95 Normalliter (bei 6 bar)				
Betriebstemperatur		-30 bis +80°C				
Masse	Grundkörper	1,8 kg				
	pro Fingermechanismus	max. 285 g				
Belastbarkeit * pro Finger durch Objektmasse und -beschleunigung	$M_x_{max.}$	5,5 Nm \Rightarrow ($F_{y_{max.}}$: 55 N bei Fingerlänge F = 100mm)				
	$M_y_{max.}$	11 Nm \Rightarrow ($F_{x_{max.}}$: 110 N bei Fingerlänge F = 100mm)				
	$M_z_{max.}$	8 Nm				
	$F_z_{max.}$	250 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)

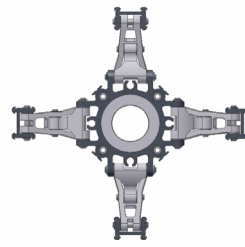
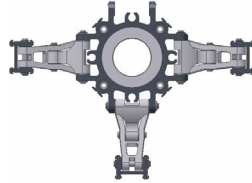
Telefon:
 +49 (0)2921 – 4062
Telefax:
 +49 (0)2921 - 4042

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



A06

Anzahl und Position der Finger



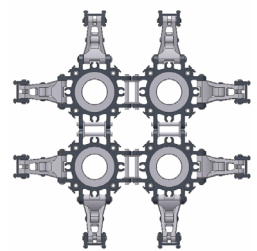
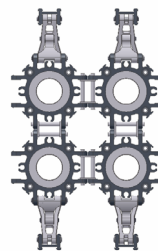
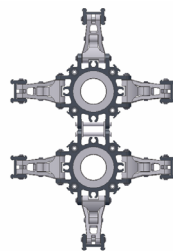
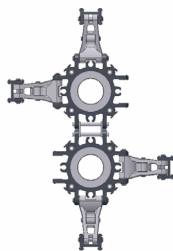
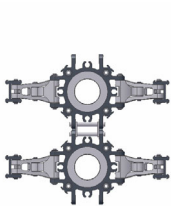
Grundform A06

A106-200

A106-300

A106-400

A206-200



A206-400

A206-410

A206-600

A406-400

A406-800

Bewegungsformen der Finger

Form A

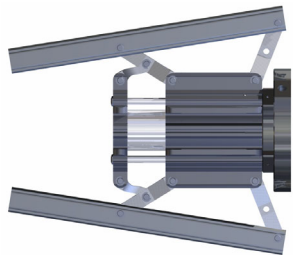
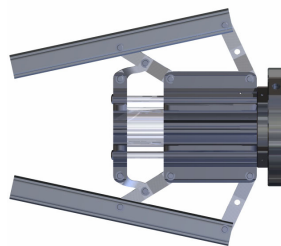
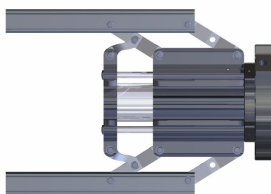
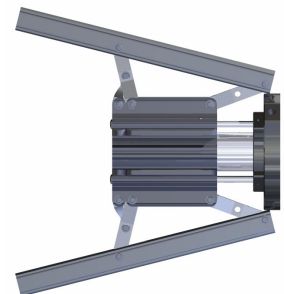
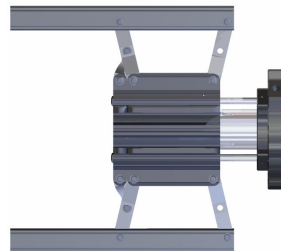
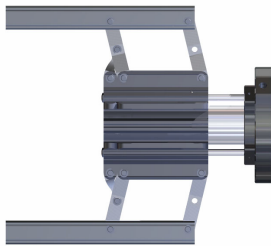
(parallel offen / parallel zu)

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)

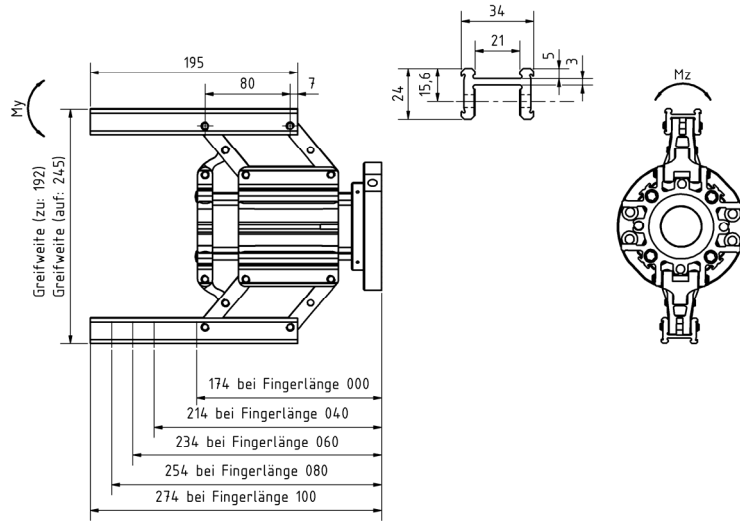
Telefon:
+49 (0)2921 – 4062
Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

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

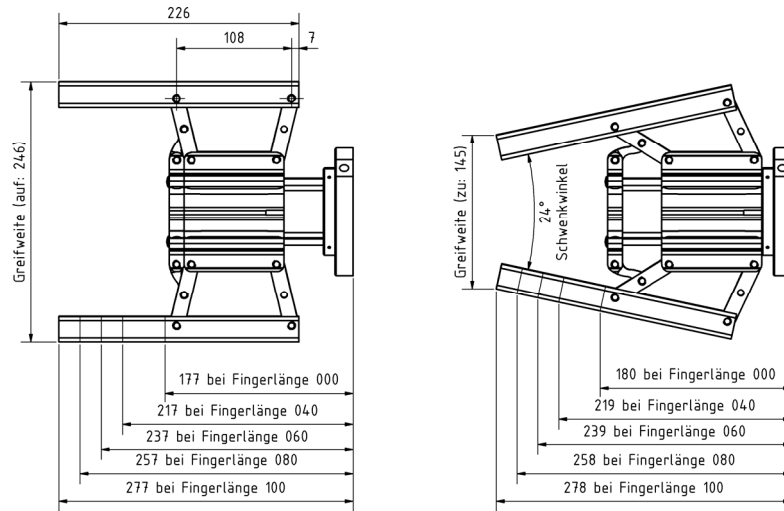


A06

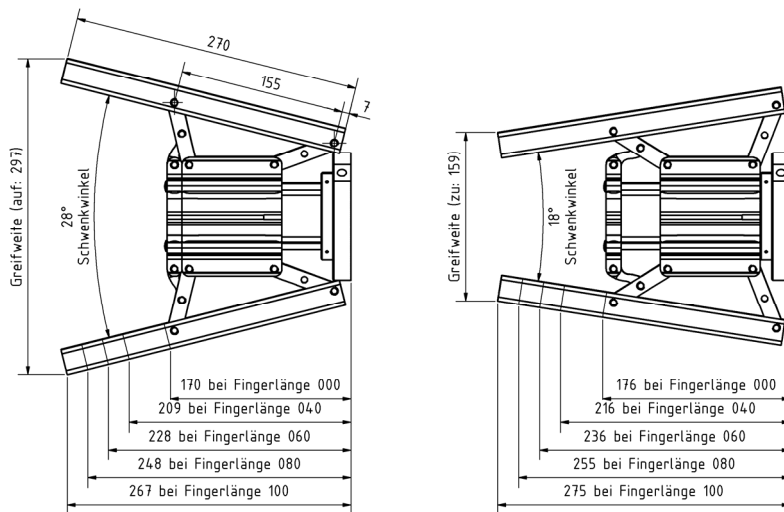
Bewegungsform A



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

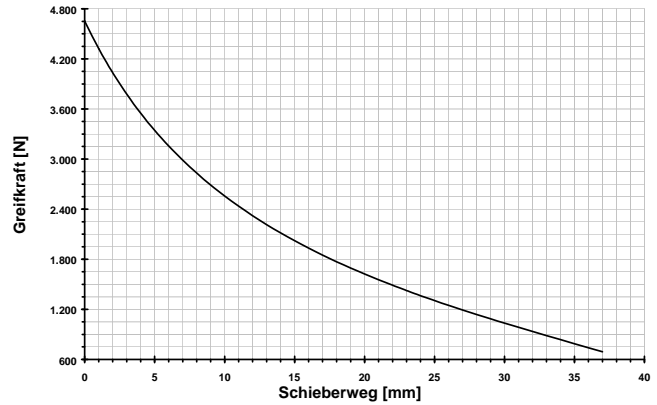
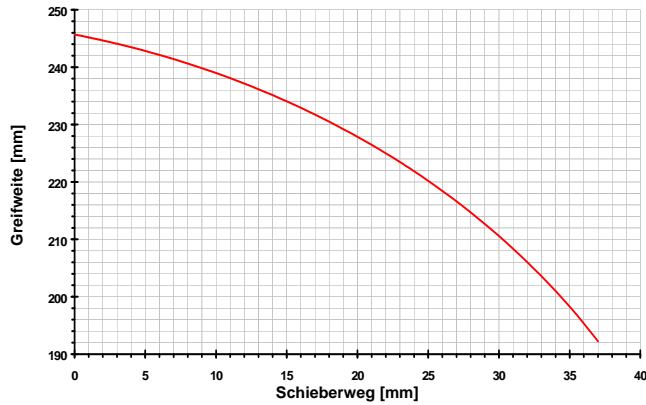
E-Mail:
info@gmg-system.com
Internet:
http://www.gmg-system.com



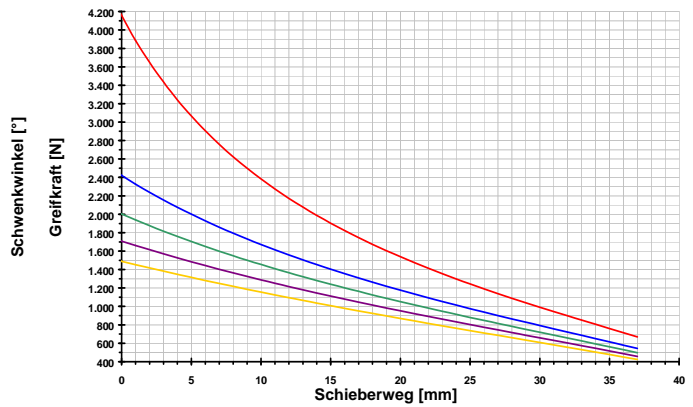
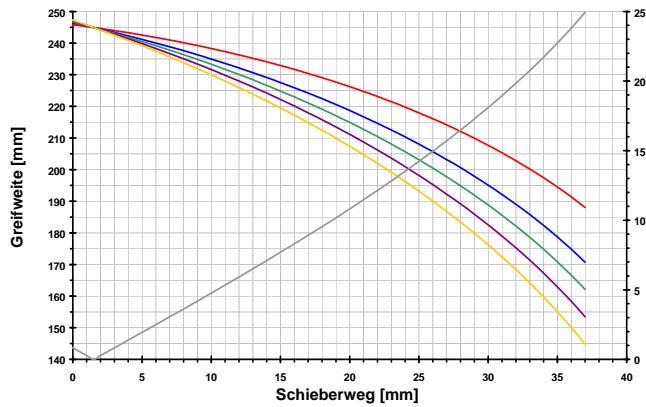
A06

Kraft- und Greifweitendiagramme

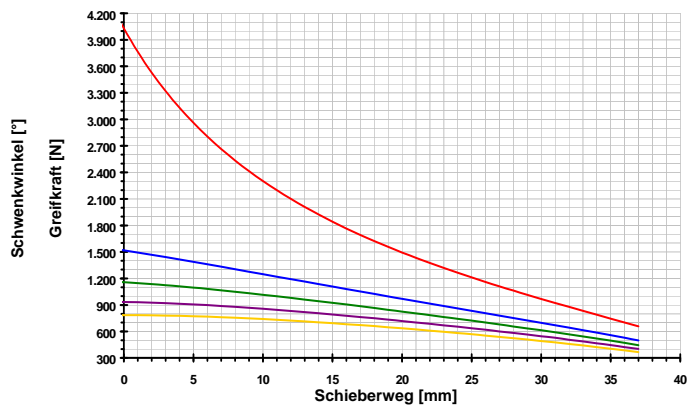
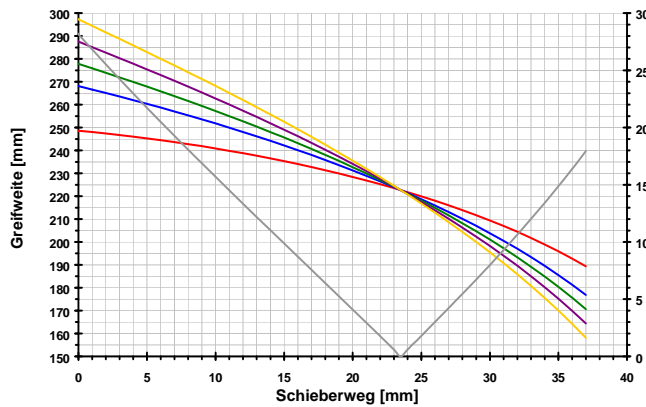
Bewegungsform A



Bewegungsform B



Bewegungsform C



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



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

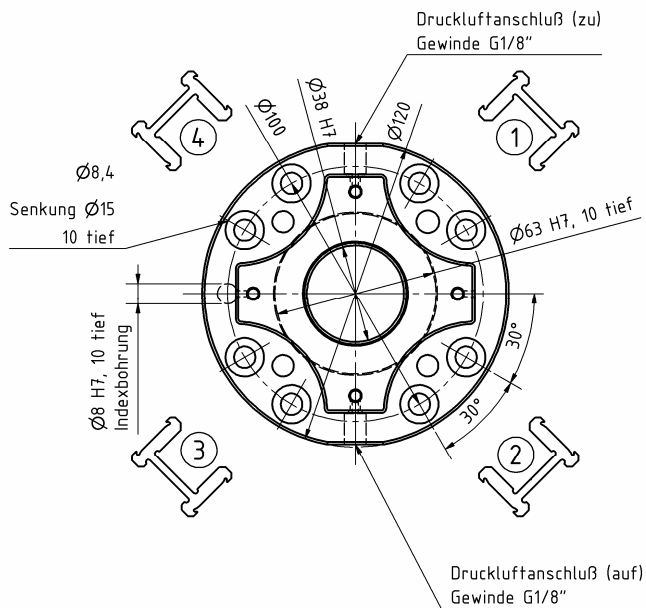
Telefon:
+49 (0)2921 – 4062
Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

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



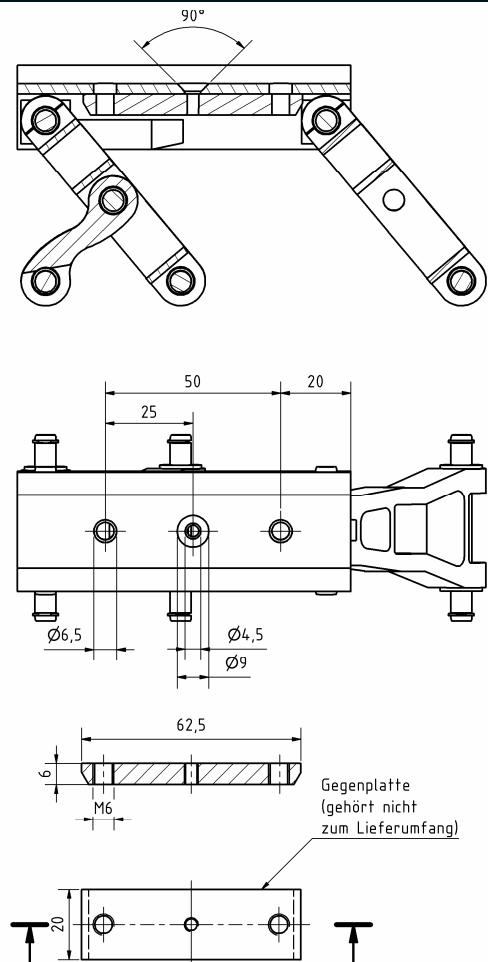
A06

Fingerposition in Bezug auf den Greiferflansch



Vorderansicht

Standard - Bohrbild



Bestellnummer Gegenplatte:
1007-A106-GP06

nur bei Fingerlänge F = 0mm

Fingeranzahl	Position				Kennziffer
	1	2	3	4	
2		X		X	200
	X		X		201
3	X	X		X	300
	X	X	X		301
		X	X	X	302
	X		X	X	303
4	X	X	X	X	400

Standardausführung



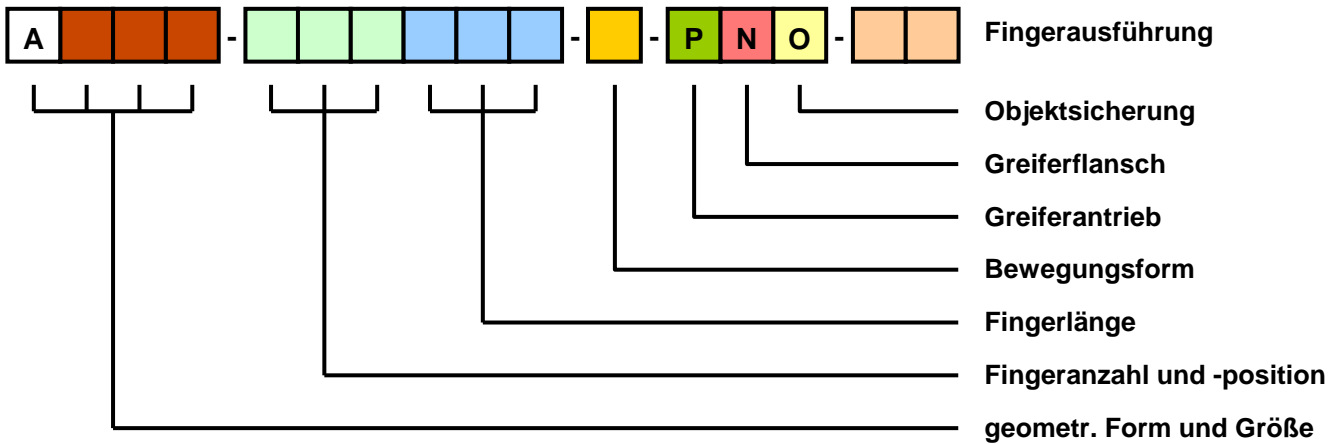
Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare
 Greifersysteme mbH
 Rödingerweg 8H
 D-59494 Soest (Germany)

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

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



Bestellnummer



geometrische Form und Größe

siehe Tabelle: "Anzahl und Position der Finger"

Fingeranzahl und -position

Angaben gemäß Tabelle auf vorheriger Seite!

Fingerlänge

	Länge (F)	Kennziffer
Standardlängen	0 mm	000
	40 mm	040
	60 mm	060
	80 mm	080
	100 mm	100
	Sonderlänge	Angabe in mm

Bewegungsform

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

Greiferantrieb

Antriebsart	Kennbuchstabe
pneumatisch	P

* auf Anfrage

Greiferflansch

Ausführung	Kennbuchstabe
Normflansch	N

Fingerausführung

Ausführung	Kennbuchstabe
ohne Bohrung	00
mit Bohrung	01

Objektsicherung bei Energieausfall

Ausführung	Kennbuchstabe
ohne Objektsicherung	O

