

Rechteckige Bauform B02

- Zwei- bis Sechsfinger Greifer -

Merkmale:

- zentrische, axialverschiebungsfreie und parallele oder schwenkende Fingerbewegung, auch kombinierbar
- variable Fingerlänge, -anzahl und -position
- innen- und außengreifend
- wartungs- und schmierungsfreie Gleitlager
- keine Selbsthemmung
- mehrfache Positionsabfrage durch Signalgeber optional

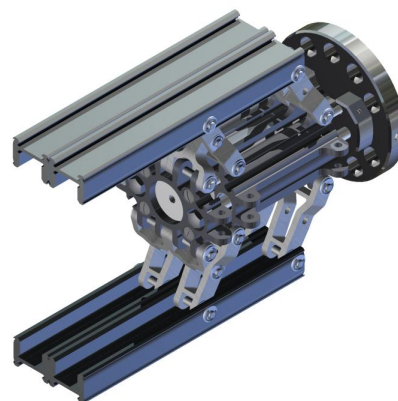


Abbildung: Typenvariante B102-400080-A-PNO-00

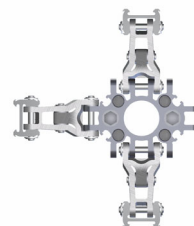
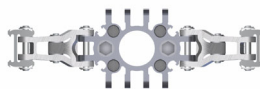
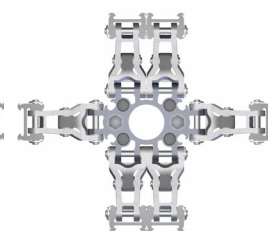
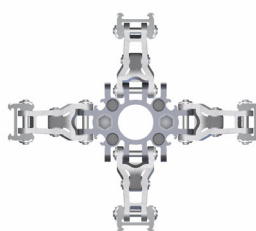
Technische Daten						
Grundform B02		Fingerlänge (F)				
		0 mm	20 mm	40 mm	60 mm	80 mm
Bewegungsform A (parallel offen / parallel zu)	Gesamthub [mm]	30				
	Greifweite* [mm]	111 bis 141 (136 bis 166)				
	Greifkraft*** [N]	208 bis 1.075				
Bewegungsform B** (parallel offen / konisch zu)	Gesamthub [mm]	32	39	46	53	61
	Greifweite* [mm]	109 bis 141 (134 bis 166)	102 bis 141 (127 bis 166)	95 bis 141 (120 bis 166)	88 bis 141 (113 bis 166)	80 bis 141 (105 bis 166)
	Greifkraft*** [N]	205 bis 1.004	176 bis 684	154 bis 519	137 bis 418	123 bis 350
Bewegungsform C** (konisch offen / konisch zu)	Gesamthub [mm]	32	43	54	64	80
	Greifweite* [mm]	109 bis 141 (134 bis 166)	104 bis 147 (128 bis 171)	98 bis 152 (122 bis 176)	92 bis 156 (116 bis 180)	85 bis 165 (109 bis 189)
	Greifkraft*** [N]	201 bis 965	165 bis 527	140 bis 362	122 bis 276	107 bis 223
Antrieb		pneumatisch			elektrisch*	
Betriebsdruck		1,5 bis 6 bar			24V (DC)	
Zykluszeit (ungedämpft)		0,25 s			-	
Energieverbrauch pro Zyklus / Motorleistung		0,15 Normalliter (bei 6 bar)			-	
Betriebstemperatur		-30 bis +80°C				
Masse	Grundkörper	490 g			740 g	
	pro Fingermechanismus	max. 100 g				
Belastbarkeit ** pro Finger durch Objektmasse und -beschleunigung	$M_{x \max.}$	1 Nm \Rightarrow ($F_{y \max.}$: 12,5 N bei Fingerlänge F = 80mm)				
	$M_{y \max.}$	2 Nm \Rightarrow ($F_{x \max.}$: 25 N bei Fingerlänge F = 80mm)				
	$M_{z \max.}$	2 Nm				
	$F_{z \max.}$	100 N				

* auf Anfrage

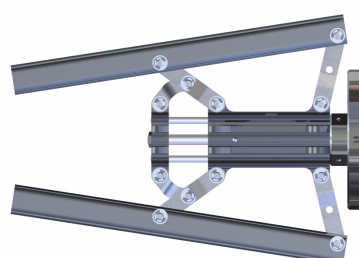
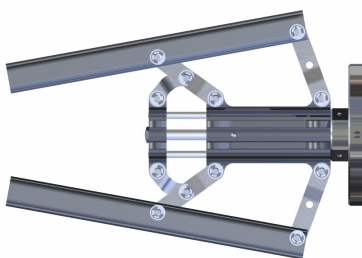
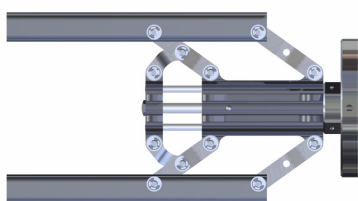
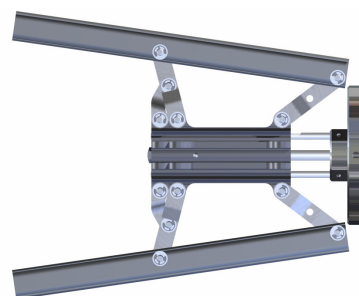
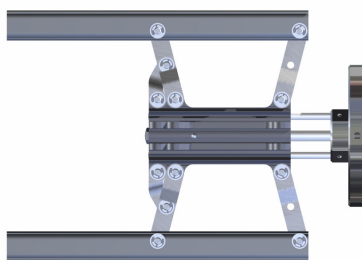
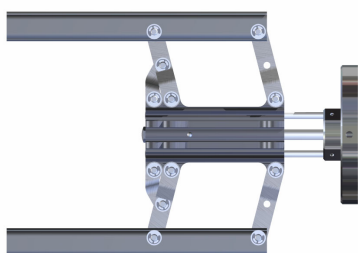
** Belastbarkeit unabhängig von der Greifkraft

**B02**

Anzahl und Position der Finger

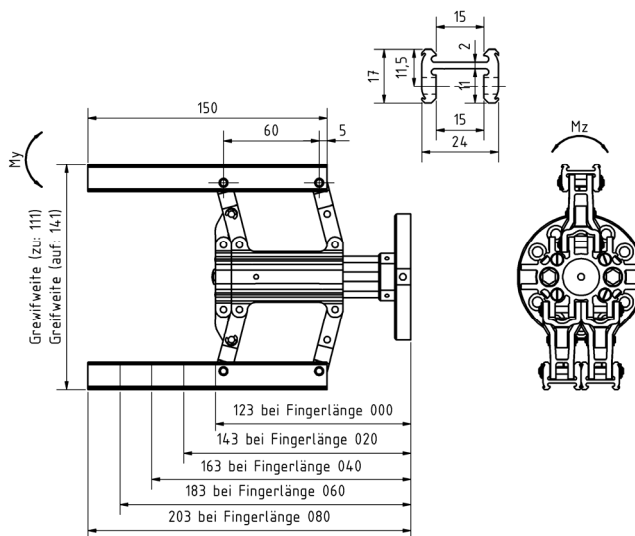
**Grundform B02****B102-200****B102-210****B102-300****B102-310****B102-320****B102-400****B102-410****B102-420****B102-600**

Bewegungsformen der Finger

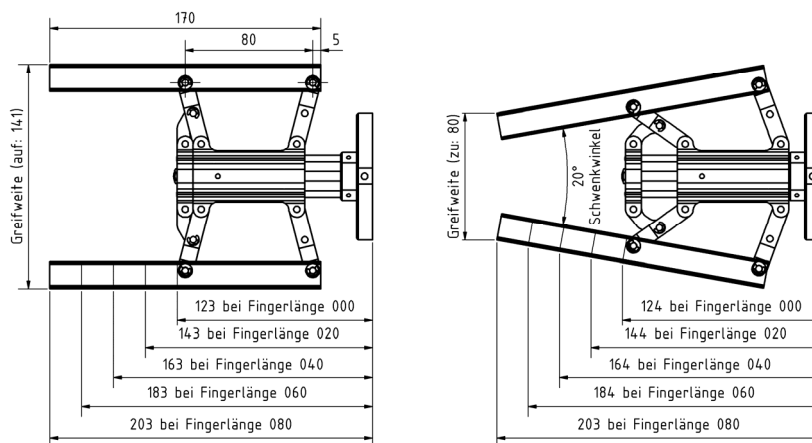
Form A
*(parallel offen / parallel zu)***Form B**
*(parallel offen / konisch zu)***Form C**
(konisch offen / konisch zu)**Es sind auch Kombinationen aus den Bewegungsformen A, B und C möglich!****Hausanschrift:**
GMG – Gesellschaft für modulare
Greifersysteme mbH
Rodingerweg 8H
D-59494 Soest (Germany)**Telefon:**
+49 (0)2921 – 4062
Telefax:
+49 (0)2921 - 4042**E-Mail:**
info@gmg-system.com
Internet:
<http://www.gmg-system.com>



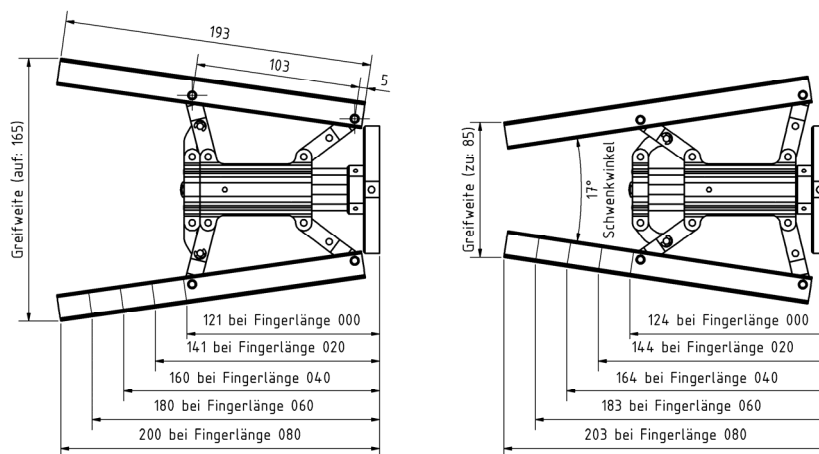
Bewegungsform A



Bewegungsform B



Bewegungsform C



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

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

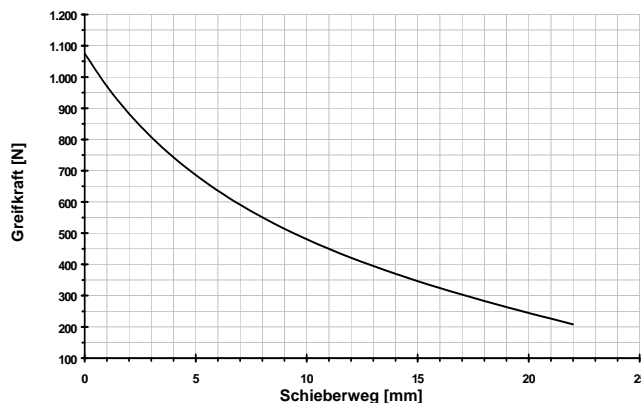
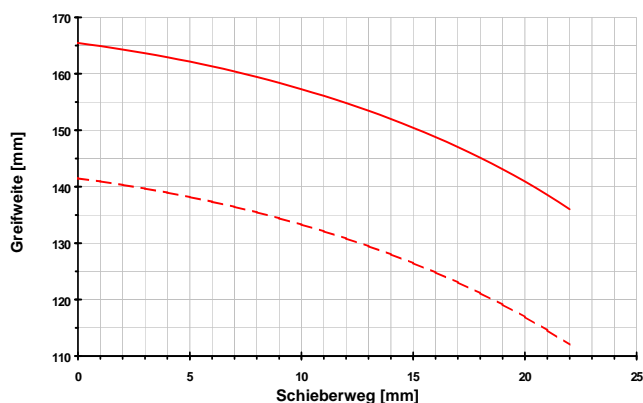
E-Mail:
 info@gmg-system.com
Internet:
 http://www.gmg-system.com



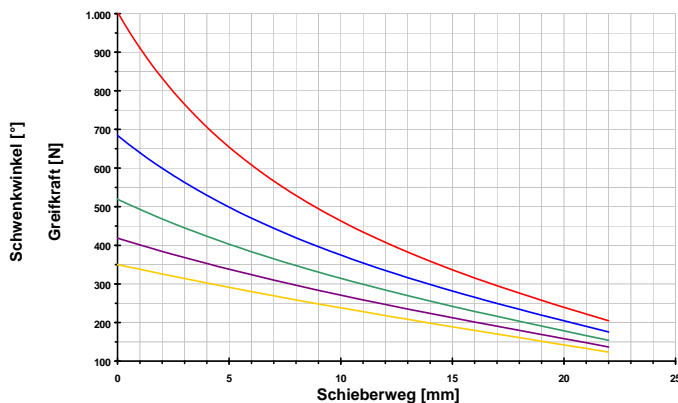
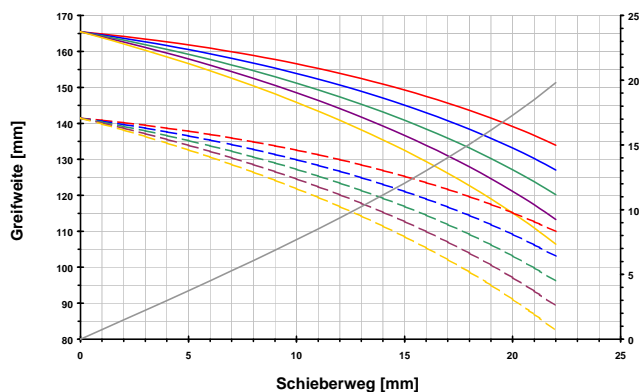
B02

Kraft- und Greifweitendiagramme

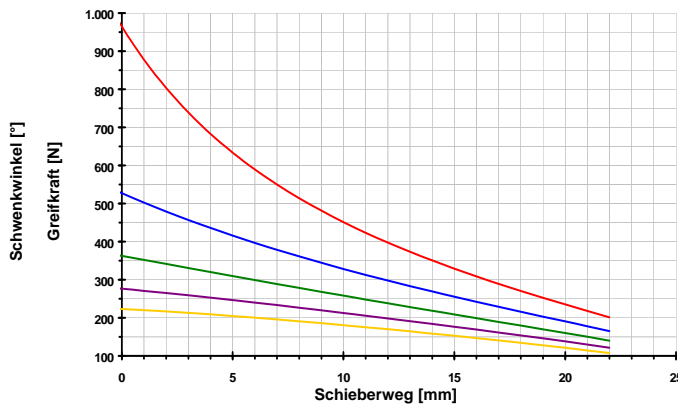
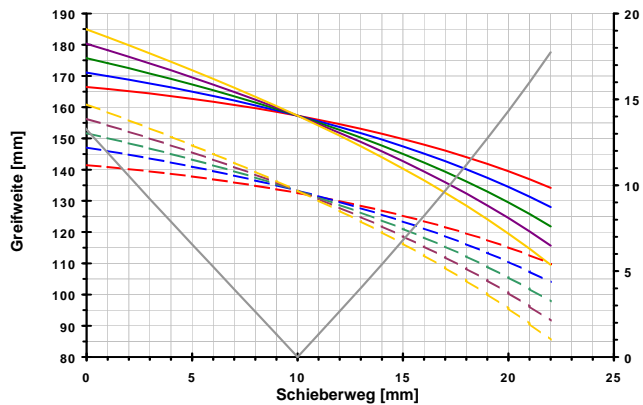
Bewegungsform A



Bewegungsform B



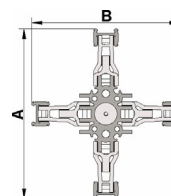
Bewegungsform C



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

— (Linie durchgezogen) Greifweite über A

- - - (Linie gestrichelt) Greifweite über B



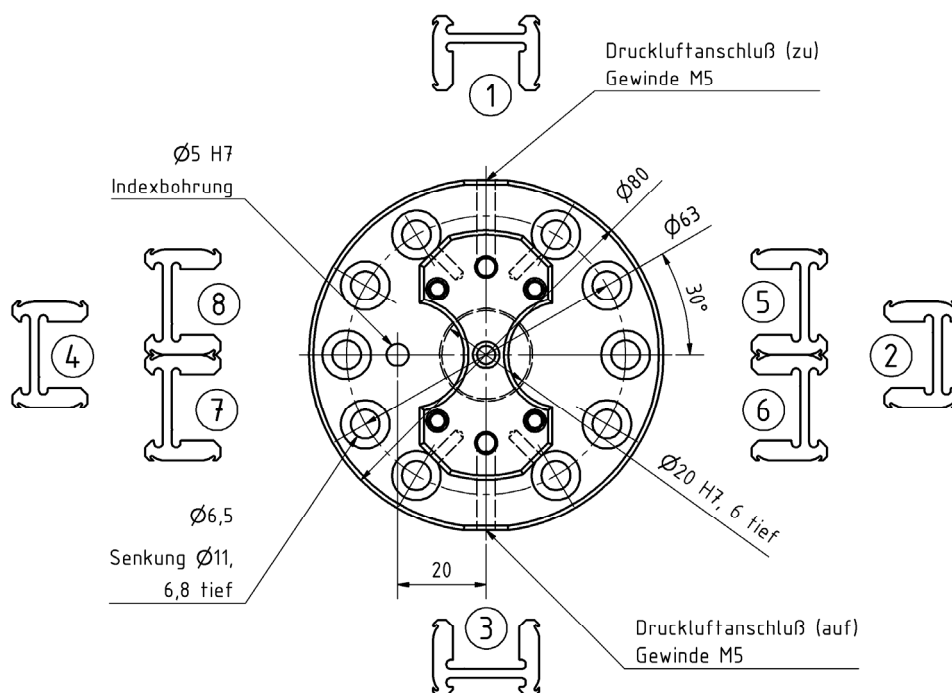
Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare
 Greifersysteme mbH
 Rodingerweg 8H
 D-59494 Soest (Germany)

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

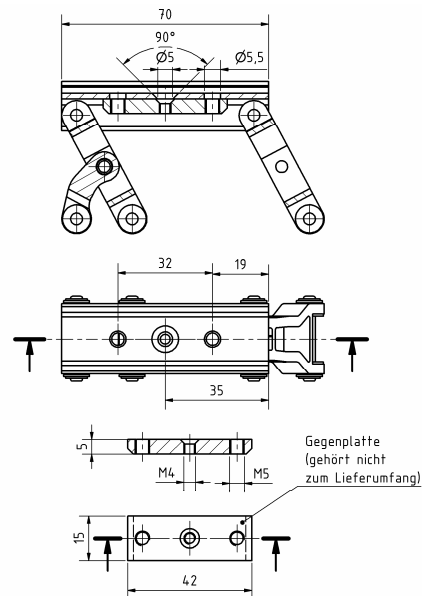


Vorderansicht

Fingeranzahl	Position								Kennziffer
	1	2	3	4	5	6	7	8	
2	X		X						200
		X		X					210
3				X	X	X			300
		X					X	X	301
		X	X	X					310
	X	X		X					311
	X		X	X					320
	X	X	X						321
					X	X	X	X	400
4	X	X	X	X				410	
	X		X		X	X		420	
	X		X				X	X	421
6	X		X		X	X	X	600	

Standardausführung

Standard - Bohrbild



Bestellnummer Gegenplatte:
1007-B1102-GP03

nur bei Fingerlänge F = 0mm



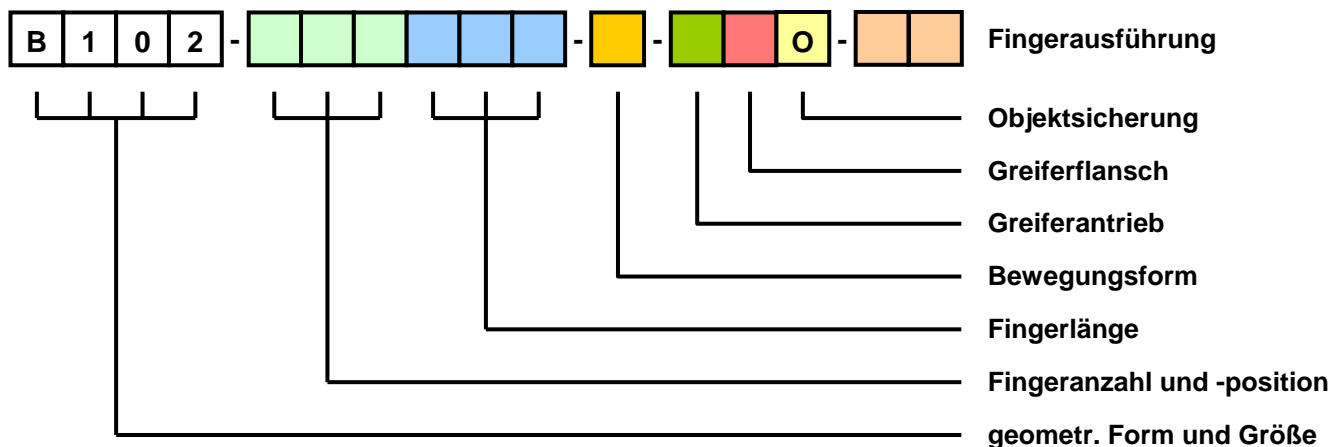
Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare
 Greifersysteme mbH
 Rodingerweg 8H
 D-59494 Soest (Germany)

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

Fingerlänge

	Länge (F)	Kennziffer
Standardlängen	0 mm	000
	20 mm	020
	40 mm	040
	60 mm	060
	80 mm	080
	Sonderlänge	Angabe in mm

Greiferflansch

Ausführung	Kennbuchstabe
Normflansch	N
Drehdurchführung (im Flansch integriert)	D

Greiferantrieb

Antriebsart	Kennbuchstabe
pneumatisch	P
elektromotorisch	E

Objektsicherung bei Energieausfall

Ausführung	Kennbuchstabe
ohne Objektsicherung	O

Fingerausführung

Ausführung	Kennbuchstabe
ohne Bohrung	00
mit Bohrung	01



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