

**C06**

Hexagonale Bauform C06

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

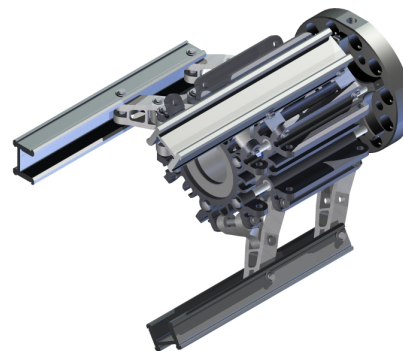


Abbildung: Typenvariante C106-300100-A-PNO-00

Technische Daten						
Grundform C06		Fingerlänge (F)				
		0 mm	40 mm	60 mm	80 mm	100 mm
Bewegungsform A (parallel offen / parallel zu)	Gesamthub [mm]	53				
	Greifweite* [mm]	200 bis 253				
	Greifkraft*** [N]	690 bis 4.650				
Bewegungsform B** (parallel offen / konisch zu)	Gesamthub [mm]	58	75	84	93	101
	Greifweite* [mm]	196 bis 254	179 bis 254	170 bis 254	161 bis 254	153 bis 254
	Greifkraft*** [N]	669 bis 4.159	543 bis 2.422	496 bis 2.003	457 bis 1.708	423 bis 1.489
Bewegungsform C** (konisch offen / konisch zu)	Gesamthub [mm]	60	91	107	124	139
	Greifweite* [mm]	197 bis 257	185 bis 276	179 bis 286	172 bis 296	166 bis 305
	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	2 kg				
	pro Fingermechanismus	max. 285 g				
Belastbarkeit * pro Finger durch Objektmasse und -beschleunigung	$Mx_{max.}$	5,5 Nm \Rightarrow ($Fy_{max.}$: 55N bei Fingerlänge F = 100mm)				
	$My_{max.}$	11 Nm \Rightarrow ($Fx_{max.}$: 110N bei Fingerlänge F = 100mm)				
	$Mz_{max.}$	8 Nm				
	$Fz_{max.}$	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



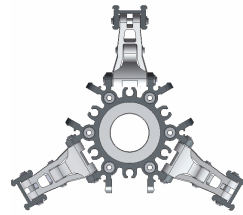
Anzahl und Position der Finger



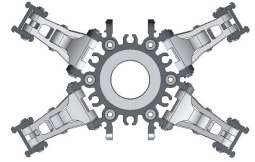
Grundform C06



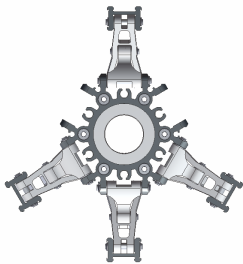
C106-200



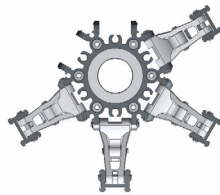
C106-300



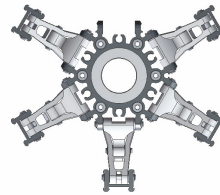
C106-400



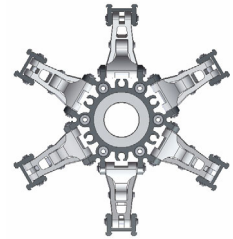
C106-410



C106-420



C106-500



C106-600

Bewegungsformen der Finger

Form A

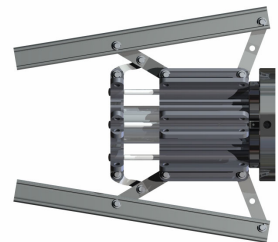
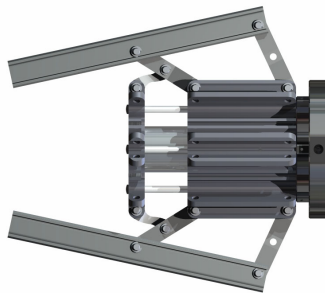
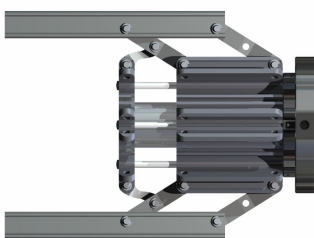
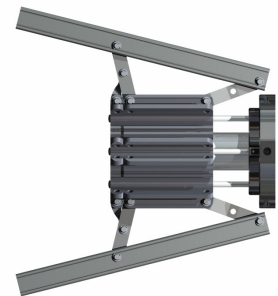
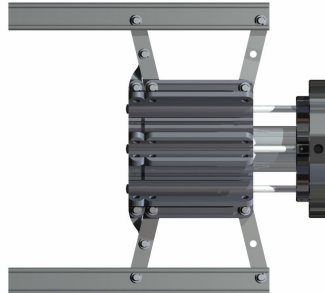
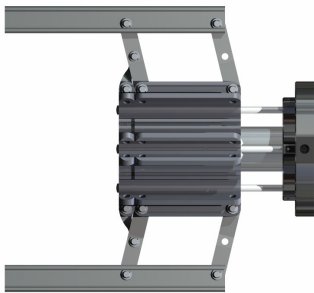
(parallel offen / parallel zu)

Form B

(parallel offen / konisch zu)

Form C

(konisch offen / konisch zu)



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



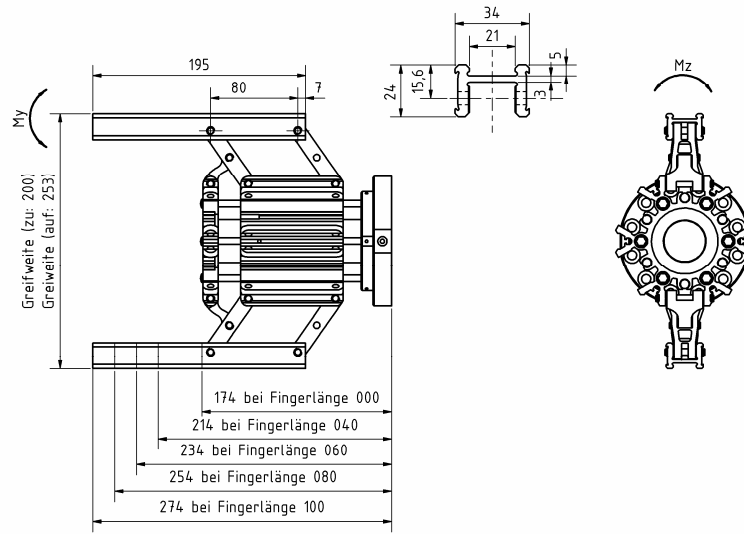
Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare Greifersysteme mbH
Rodingerweg 8H
D-59494 Soest (Germany)

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

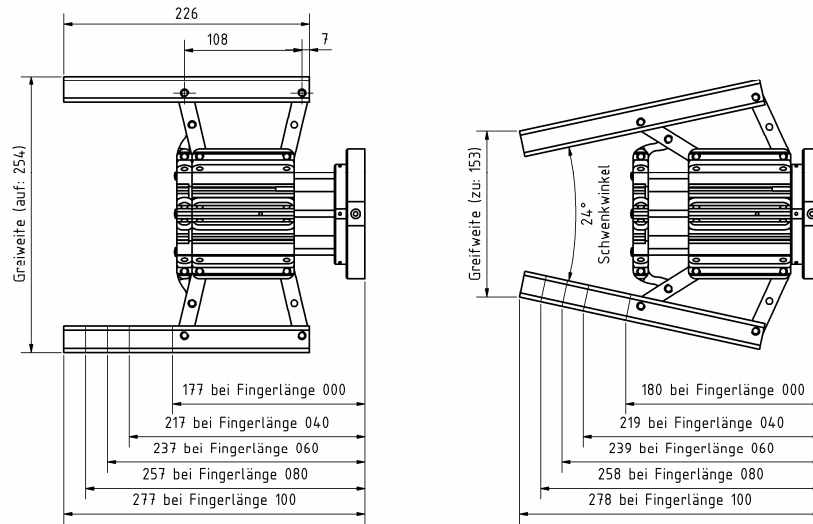
E-Mail:
info@gmg-system.com
Internet:
http://www.gmg-system.com



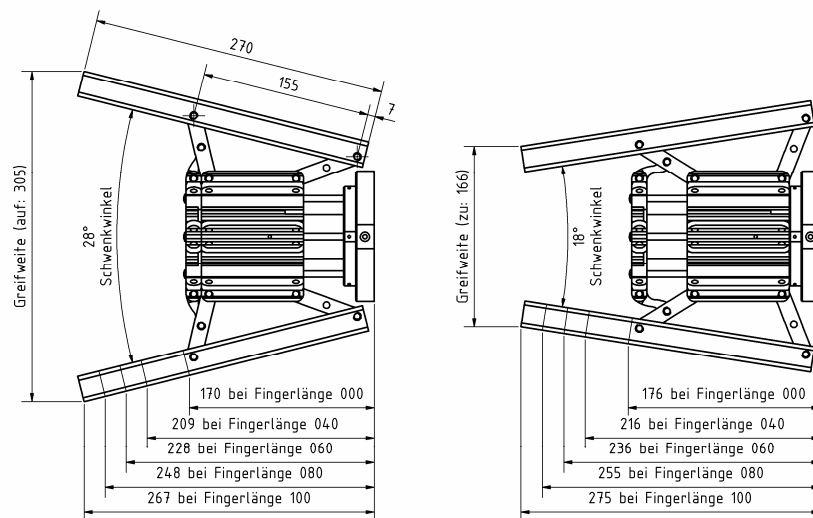
Bewegungsform A



Bewegungsform B



Bewegungsform C



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

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

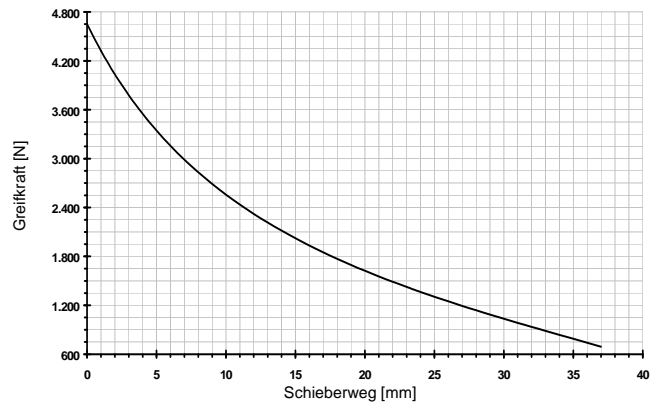
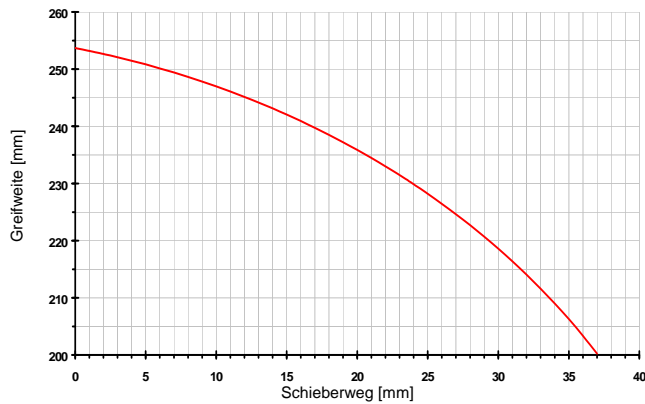
E-Mail:
 info@gmg-system.com
Internet:
 http://www.gmg-system.com



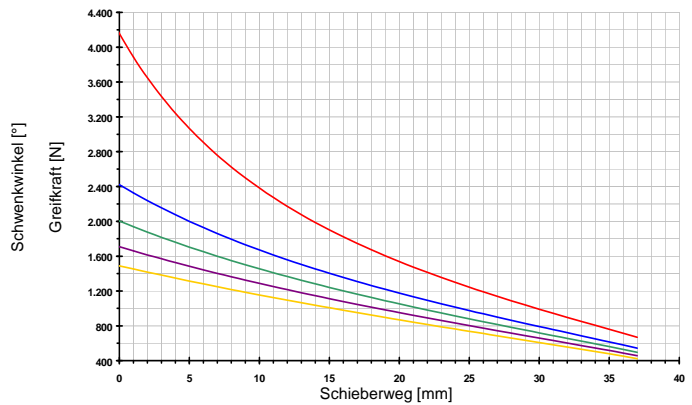
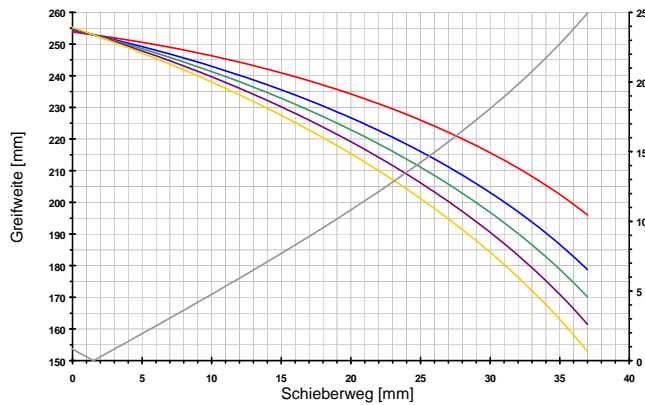
C06

Kraft- und Greifweitendiagramme

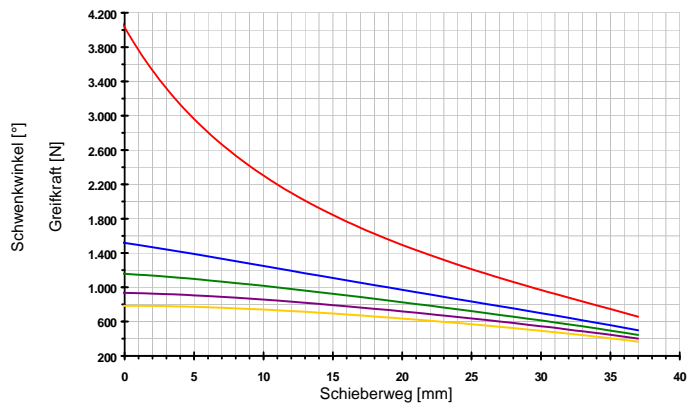
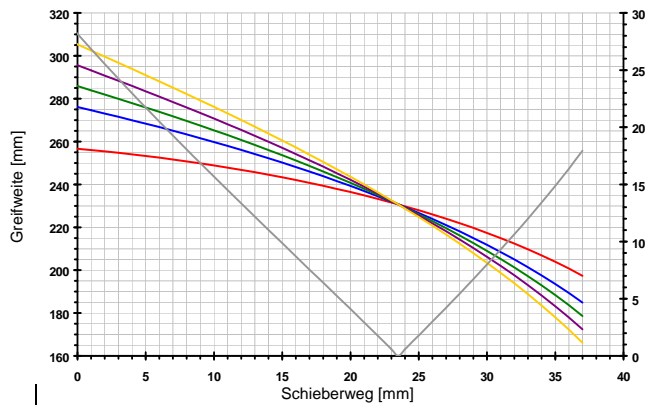
Bewegungsform A



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)

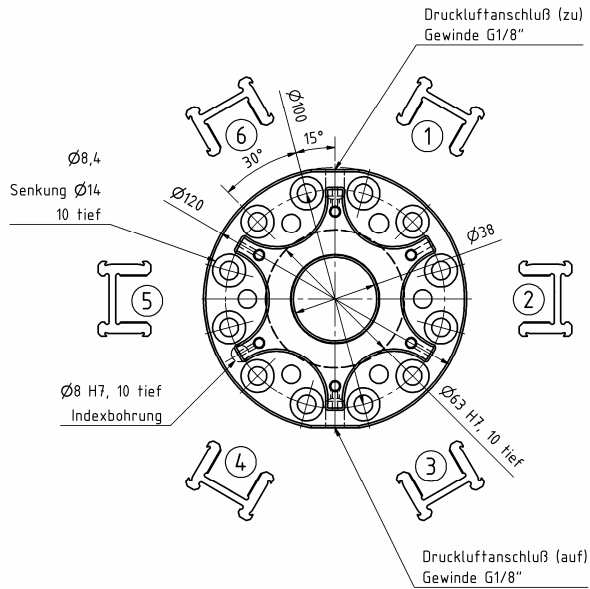
Telefon:
+49 (0)2921 – 4062
Telefax:
+49 (0)2921 - 4042

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



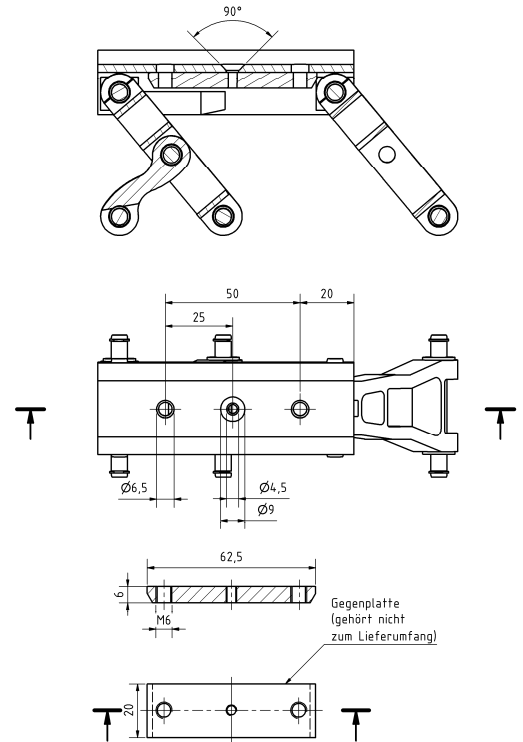
C06

Fingerposition in Bezug auf den Greiferflansch



Vorderansicht

Standard - Bohrbild



Bestellnummer Gegenplatte:
1007-C196-GP06

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
5	X			X	X	X	425
	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
6	X	X	X	X	X	X	505
	X	X	X	X	X	X	600

Standardausführung



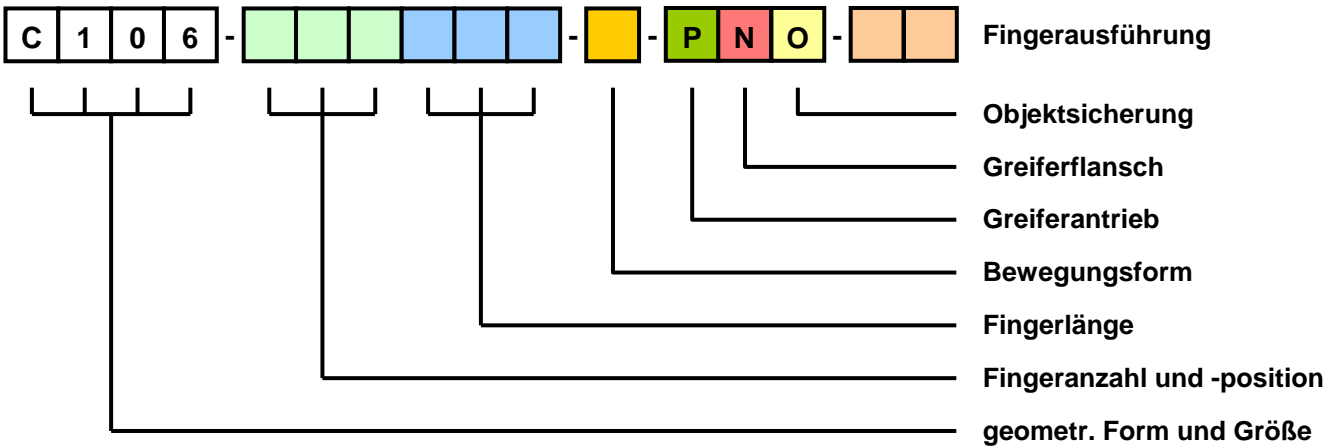
Hausanschrift:
GMG – Gesellschaft für modulare
 Greifersysteme mbH
 Rodingerweg 8H
 D-59494 Soest (Germany)

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!

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 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

Objektsicherung bei Energieausfall	
Ausführung	Kennbuchstabe
ohne Objektsicherung	O

Greiferantrieb	
Antriebsart	Kennbuchstabe
pneumatisch	P

Fingerausführung	
Ausführung	Kennbuchstabe
ohne Bohrung	00
mit Bohrung	01

