

Datenblatt

DoubleVacuumGripper

Der VacuumGripper kann flache und leicht gewölbte Bauteile mit einer glatten und leicht rauen Oberfläche greifen. Die Bauteiloberfläche muss luftundurchlässig sein (Glas, Metall, Kunststoff, luftdichte Pappe uvm.). Das Maximalgewicht des zu greifenden Bauteils beträgt 1,5 kg bei gegebener Oberflächenbeschaffenheit. Unterschiedliche Saugelemente in Kombination mit der Oberflächenbeschaffenheit können zu unterschiedlichen Traglasten führen.



Allgemeine Daten

Gewicht:	402 g
TCP-Offset*:	223,5 mm zum Flansch / *Robotiq 2F-85
nötige Greiferkraft:	100 N
Anzahl Greifkontakte:	2
Betriebsart:	Passiv - betätigt durch 2-Finger-Greifer
Betriebstemperatur:	0 °C - 50 °C
Verunreinigung:	vor starkem Schmutz und Staub schützen
Schnittstelle:	ToolCube Fingertips
Schließzeit:	Greiferabhängig / Robotiq 2F-85 = 0,5 s

Greifersteuerung – Distanzen in mm

Ablegen	Aufnehmen	Aktivieren	Deaktivieren
85	70	55	72

Maße in mm

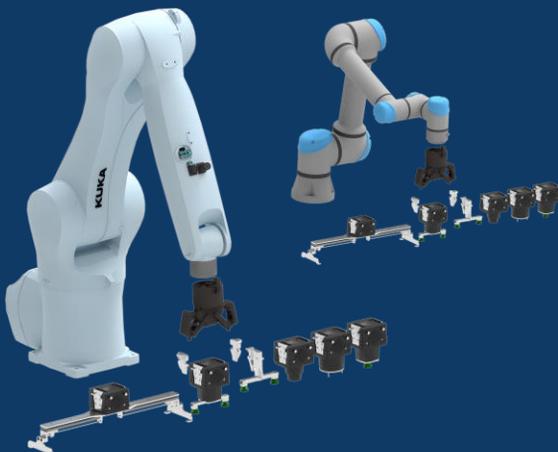
Breite	Tiefe	Höhe
115	74	110,5*

Voraussetzungen: 2-Finger Parallelgreifer mit mindestens 50 N Greifkraft und 40 mm Öffnungsdistanz

* ohne Saugnapf

Anwendungsgebiete

Werkzeugwechsel, Greifen von flachen Teilen, mobile Robotik, Maschinenbeladung, Bauteilbeschriftung mit Lasern, uvm.



ToolCubes sind **roboterunabhängig** und können mit vielen herkömmlichen 2-Finger-Greifern verwendet werden, egal ob Industrieroboter oder Cobot.