

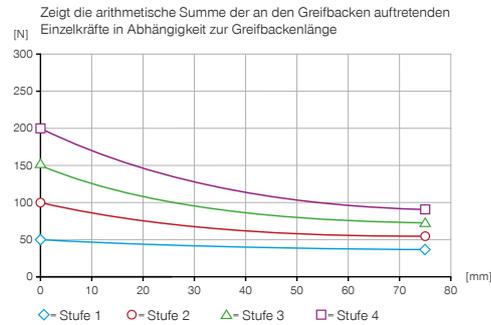
2-BACKEN-PARALLELGREIFER

BAUGRÖSSE GEP2010

► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



► Greifkraftdiagramm



► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die zusätzlich zur Greifkraft wirken können.



Mr [Nm]	7
Mx [Nm]	7
My [Nm]	5,5
Fa [N]	200

► TECHNISCHE DATEN

► Technische Daten

Bestell-Nr.	GEP2010IO-12-B-01
Passend für Robotertyp	Universal Robots e-Series
Ansteuerung	I/O
Integrierte Positionsabfrage	analog 0 ... 10 V
Hub pro Backe [mm]	10
Greifkraftsicherung	mechanisch
Steuerzeit [s]	0,03
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,1
Länge Greifbacken max. [mm]	80
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	1
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,31

► TECHNISCHE DATEN DER KRAFTSTUFEN

► Stufe 1

Bestell-Nr.	GEP2010IO-12-B-01
Greifkraft [N]	50
Schließzeit / Öffnungszeit [s]	0,3 / 0,3

► Stufe 2

Bestell-Nr.	GEP2010IO-12-B-01
Greifkraft [N]	100
Schließzeit / Öffnungszeit [s]	0,25 / 0,25

► Stufe 3

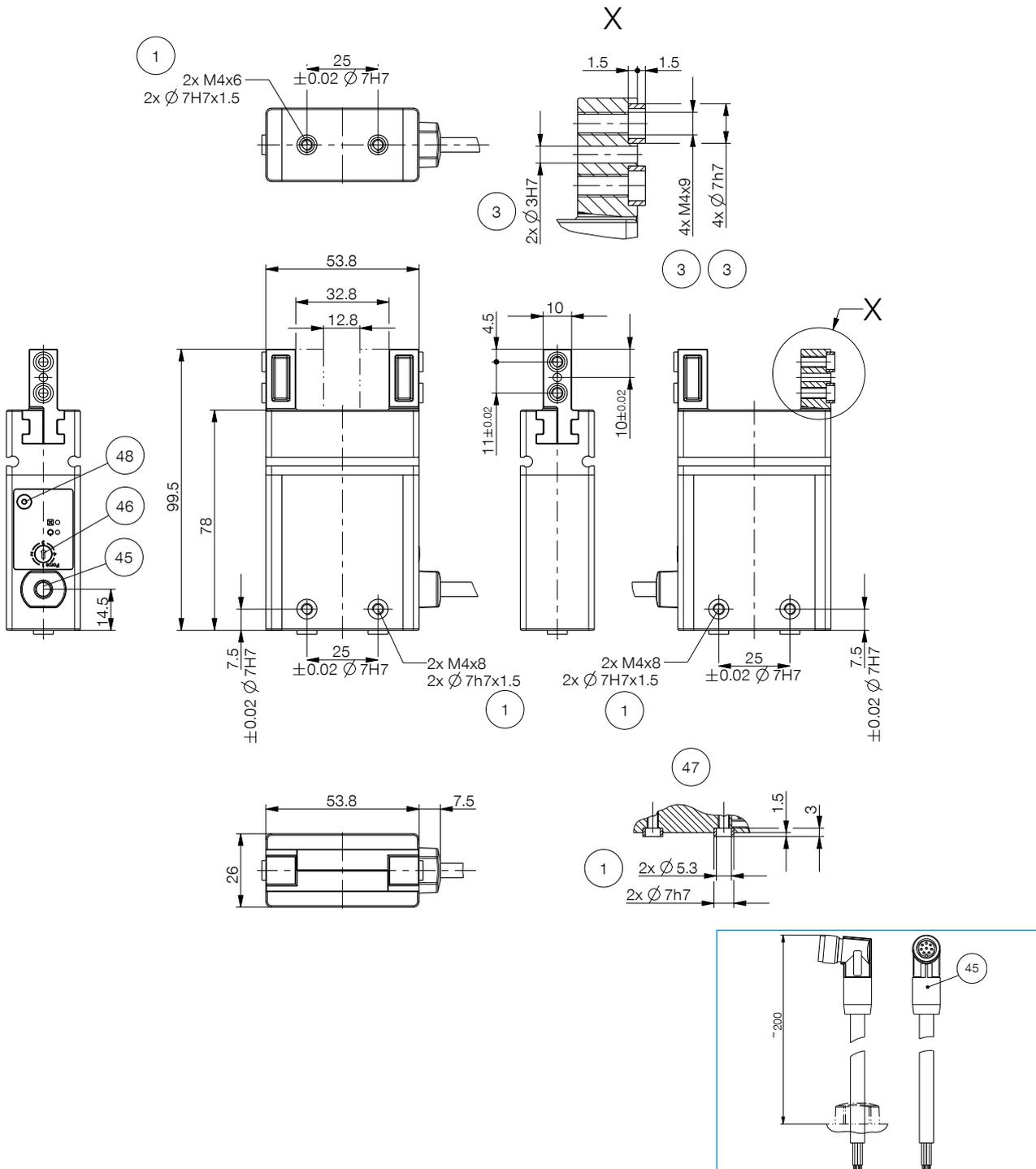
Bestell-Nr.	GEP2010IO-12-B-01
Greifkraft [N]	150
Schließzeit / Öffnungszeit [s]	0,22 / 0,22

► Stufe 4

Bestell-Nr.	GEP2010IO-12-B-01
Greifkraft [N]	200
Schließzeit / Öffnungszeit [s]	0,19 / 0,19

TECHNISCHE ZEICHNUNGEN

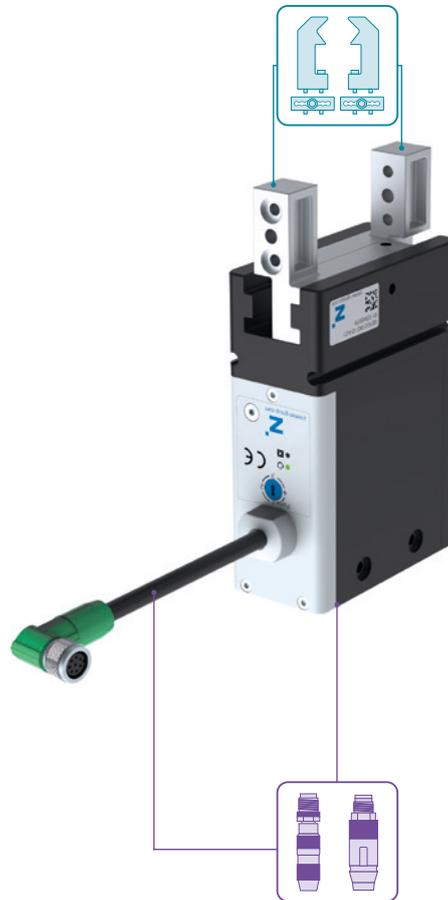
- ① Befestigung Greifer
- ③ Befestigung Greifbacke
- ④⑤ Energieversorgung (M8, 8-polig)
- ④⑥ Einstellung Kraftstufe
- ④⑦ Befestigungsschnittstelle Greifer
- ④⑧ Notentriegelung



2-BACKEN-PARALLELGREIFER

BAUGRÖSSE GEP2010

► ZUBEHÖR



► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]
Zentrierhülse

390677

▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG GEP2010IO-12-B-01



ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



APR000017
Adapterplatte