



Hand in hand for tomorrow



Produktdatenblatt

Universalgreifer GMP 16

Kleinteilegreifer GMP

2-Finger-Parallelgreifer mit robuster T-Nuten-Gleitführung

Einsatzgebiet

Greifen und Bewegen kleiner bis mittlerer Werkstücke in verschmutzungsarmer Umgebung, wie im Bereich Montage, Versuch, Labor, Pharmazie

Vorteile – Ihr Nutzen

Konstante Greifkraft über den gesamten Hubbereich

Wahlweise Innen- oder Außengreifen für maximale Flexibilität in der Anwendung

Greifkopf zur Antriebseinheit stufenlos verdrehbar

Wahlweise Integration einer Greifkraftherhaltung für festen Griff auch bei Energieausfall

Endlagenabfrage bis zu vier Abfragesets möglich

Standardisierte Befestigungsbohrungen für vielfältige Kombinationen mit anderen Bausteinen aus dem Montagebaukasten

Werkseitige Kombination zu Greif-Drehmodulen ohne rotierende Energieleitungen möglich



Baugrößen
Anzahl: 4



Eigenmasse
0.14 .. 0.86 kg



Greifkraft
50 .. 420 N



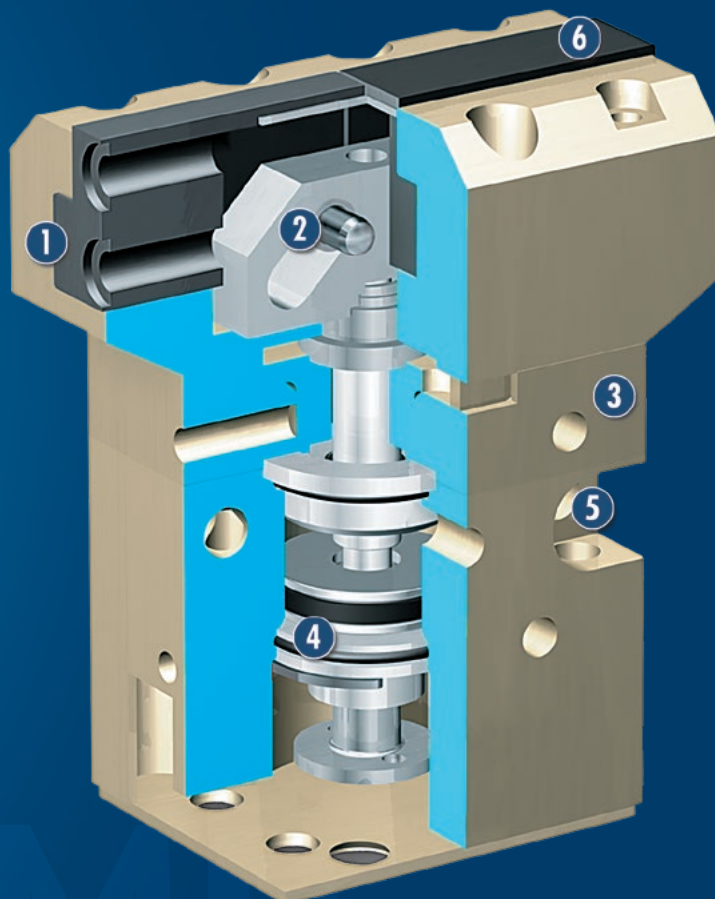
Hub pro Backe
2.5 .. 8 mm



Werkstückgewicht
0.25 .. 1.4 kg

Funktionsbeschreibung

Der Kolben wird mit Druckluft nach oben bzw. unten bewegt. Der Schrägzug lenkt in Verbindung mit der Gleitführung der Grundbacken die Kolbenbewegung in ein synchronisiertes Öffnen und Schließen um.



- | | |
|--|--|
| ① Gleitführung
Präzises Greifen durch spielarme, eingeschliffene Führung | ④ Antrieb
doppelt beaufschlagtes Kolbenantriebssystem |
| ② Kinematik
innenliegend, Kraftübertragung über Linienberührung | ⑤ Büchse mit Mittelbohrung für Zentrierbolzen
Komplette Integration in den Systembaukasten |
| ③ Drehadapter
flexibel, Verdrehen des Greifkopfs zur Antriebseinheit | ⑥ Grundbacken
zur Adaption der werkstückspezifischen Greiferfinger |

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Wirkprinzip: innenliegende Schrägzug-Kinematik

Gehäusematerial: Aluminiumlegierung, eloxiert

Grundbackenmaterial: Stahl

Betätigung: pneumatisch, über gefilterte Druckluft nach ISO 8573-1:2010 [7:4:4]

Gewährleistung: 24 Monate

Lieferumfang: Komplett betriebsbereit, ohne Halter für Näherungsschalter sowie ohne Näherungsschalter

Greifkrafterhaltung: über Variante mit mechanischer Greifkrafterhaltung oder Druckerhaltungsventil SDV-P möglich

Greifkraft: ist die arithmetische Summe der an jeder Backe wirkenden Einzelkraft, im Abstand P (siehe Zeichnung)

Fingerlänge: wird ab derselben Bezugsfläche wie der Abstand P in Richtung der Hauptachse gemessen. Die maximal zulässige Fingerlänge gilt bis zum Erreichen des Nennbetriebsdrucks. Bei höheren Drücken ist die Fingerlänge proportional zum Nennbetriebsdruck zu verringern.

Wiederholgenauigkeit: ist definiert als Streuung der Endlage bei 100 aufeinanderfolgenden Hüb.

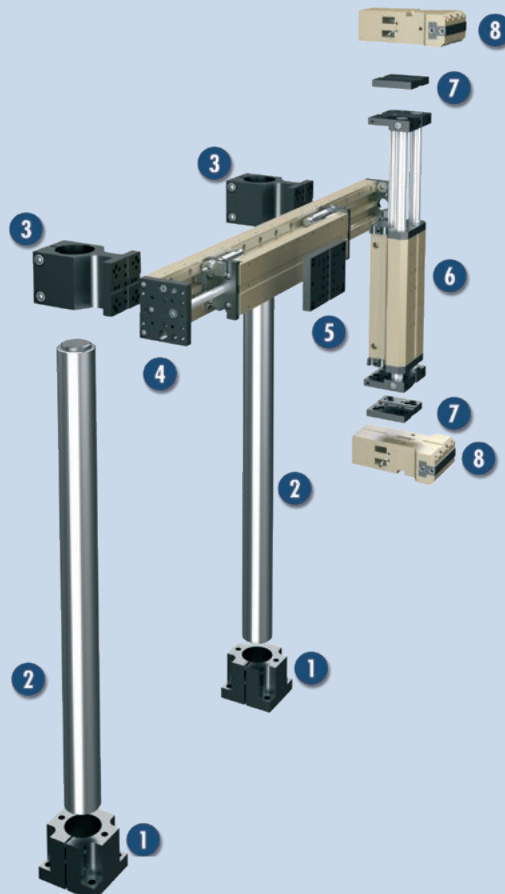
Werkstückgewicht: wird errechnet bei Kraftschluss mit einem Haftreibwert von 0,1 und einer Sicherheit von 2 gegen Rutschen des Werkstücks bei Erdbeschleunigung g. Bei Formschluss ergeben sich deutlich höhere zulässige Werkstückgewichte.

Schließ- und Öffnungszeiten: sind reine Bewegungszeiten der Grundbacken ohne anwendungsspezifische Greiferfinger. Ventilschaltzeiten, Schlauchbefüllungszeiten oder SPS-Reaktionszeiten sind nicht enthalten und bei der Ermittlung von Zykluszeiten zu berücksichtigen.

Anwendungsbeispiel

Pneumatisches Kreuzportal mit Doppelgreifeinheit für kleine Bauteile

- ① Einfachsockel SOE
- ② Hohlsäule SLH
- ③ Einfachaufbauplatte APEV
- ④ Linearachse LM
- ⑤ Adapterplatte APL
- ⑥ Linearachse KLM
- ⑦ Adapterplatte APL
- ⑧ Parallel-Greifmodul GMP



SCHUNK bietet mehr ...

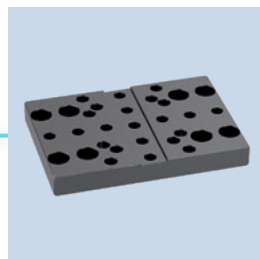
Die folgenden Komponenten machen das Produkt noch produktiver – die passende Ergänzung für höchste Funktionalität, Flexibilität, Zuverlässigkeit und Prozesssicherheit.



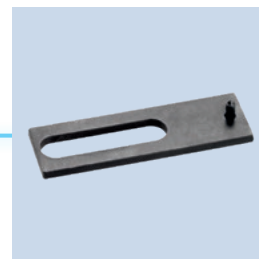
Verschraubungen



Säulenaufbausysteme



Adapterplatte



Zentrierleisten



Druckerhaltungsventile



Induktive Näherungsschalter



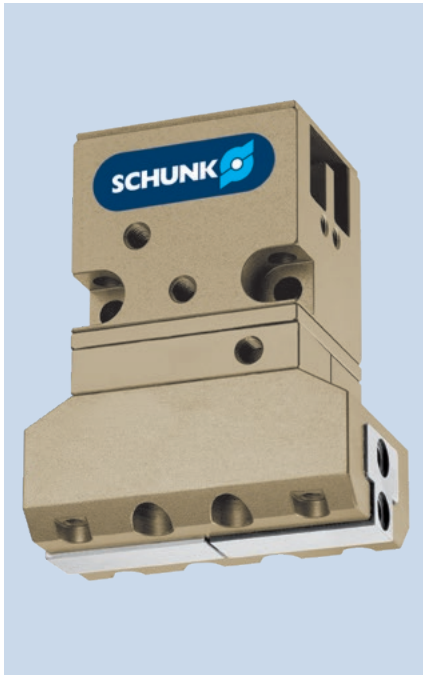
Sensorkabel

① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter schunk.com.

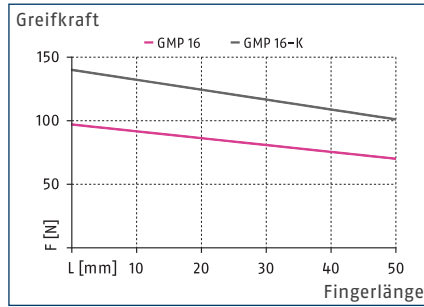
Optionen und spezielle Informationen

Drehadapter-Version: Der Greifkopf kann gegenüber dem Antrieb stufenlos verstellt und indexiert werden.

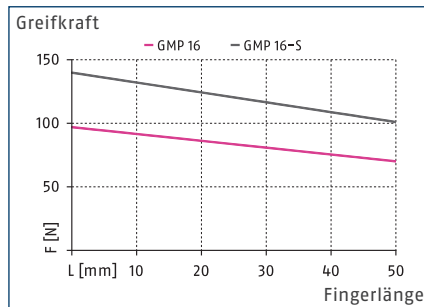
Korrosionsschutz-Version K: für den Einsatz in korrosionsunterstützenden Umgebungen



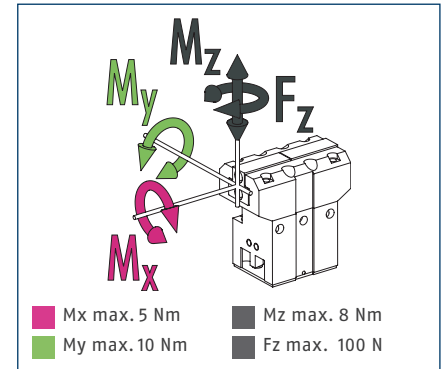
Greifkraft Außengreifen



Greifkraft Innengreifen



Max. Belastungen

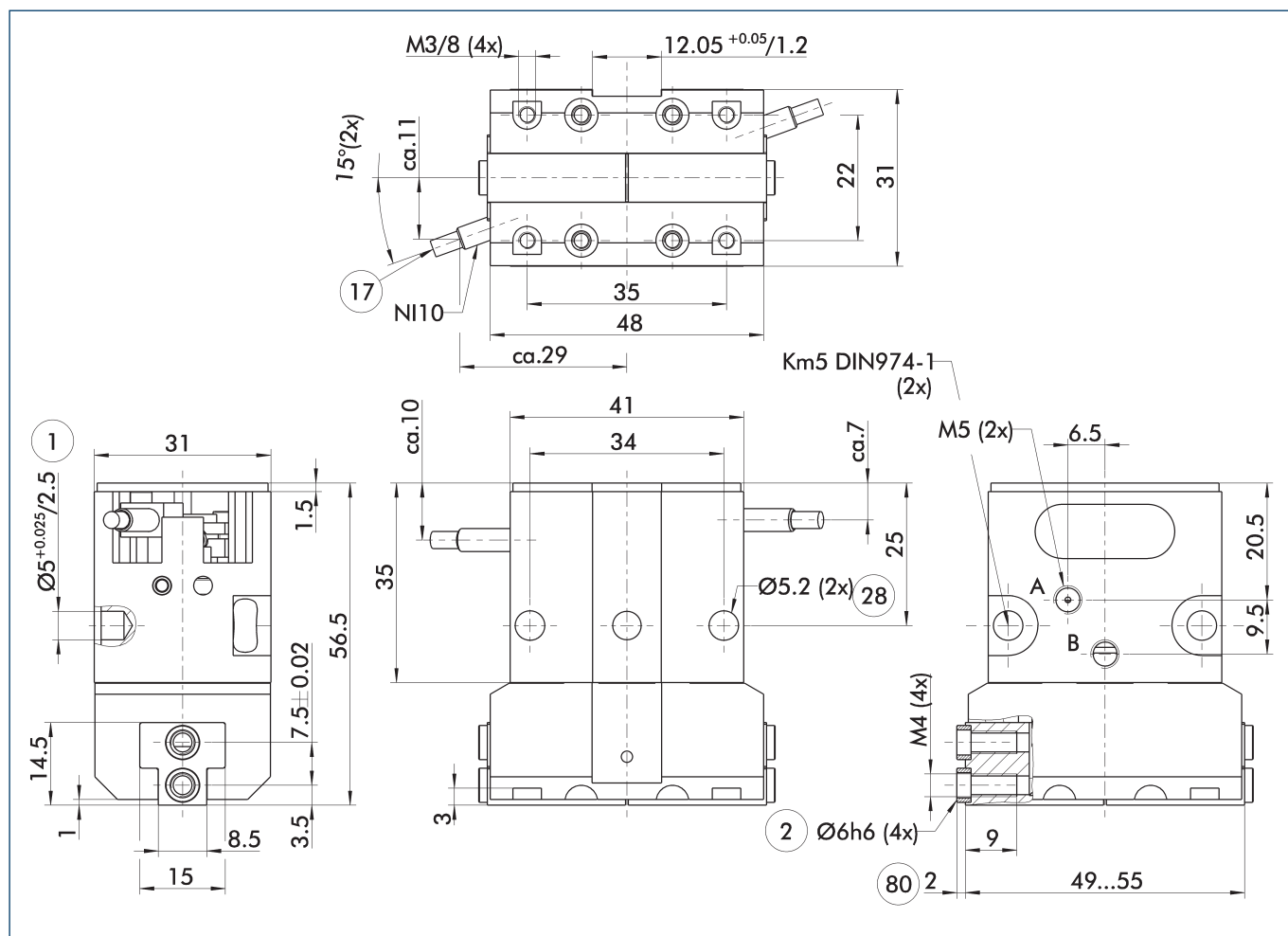


① Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten.

Technische Daten

Bezeichnung		GMP 16	GMP 16-K	GMP 16-S
Ident.-Nr.		0313116	0313118	0313117
Hub pro Backe	[mm]	3	3	3
Schließ-/Öffnungskraft	[N]	90/90	130/-	-/130
Min. Federkraft	[N]		40	40
Eigenmasse	[kg]	0.2	0.26	0.26
Empfohlenes Werkstückgewicht	[kg]	0.45	0.45	0.45
Zylindervolumen pro Doppelhub	[cm³]	1.1	1.1	1.1
Min./Nenn-/max. Betriebsdruck	[bar]	3/6/8	5/6/8	5/6/8
Schließ-/Öffnungszeit	[s]	0.02/0.02	0.015/0.025	0.025/0.015
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	50	50	50
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	0.1	0.1	0.1
Schutzart IP		40	40	40
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60	5/60
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02	0.02
Optionen und deren Eigenschaften				
Drehadapter-Version		GMP 16-D	GMP 16-Z	GMP 16-X
Ident.-Nr.		0313119	0313121	0313120
Eigenmasse	[kg]	0.24	0.28	0.28

Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

A, a Haupt-, Direktanschluss Greifer öffnen

B, b Haupt-, Direktanschluss Greifer schließen

① Greiferanschluss

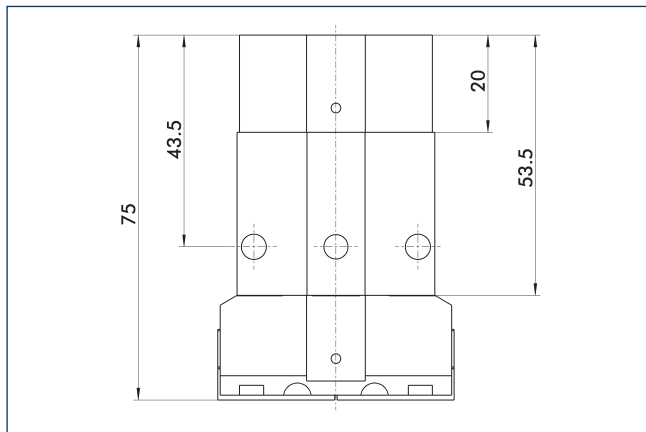
② Fingeranschluss

①7 Kabelabgang

②8 Durchgangsbohrung

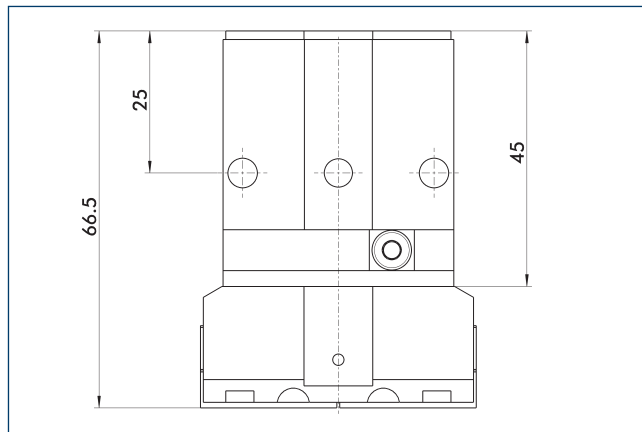
②0 Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück

Greifkrafterhaltung K/S



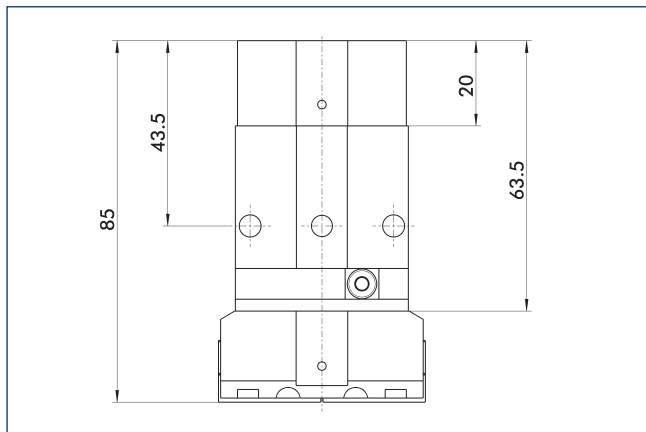
Die mechanische Greifkrafterhaltung stellt auch bei Druckabfall eine Mindestgreifkraft sicher. Diese wirkt bei der K-Variante als Schließkraft, bei der S-Variante als Öffnungskraft. Die Greifkrafterhaltung lässt sich ohne weitere Bauteile von der K-Variante in die S-Variante oder umgekehrt umbauen. Außerdem lässt sich die Greifkrafterhaltung auch als Greifkrafterhöhung oder für einfach wirkendes Greifen nutzen.

Drehadapter D



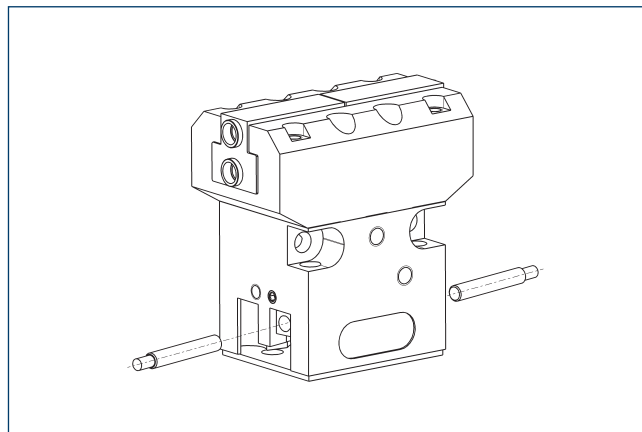
Der zweiteilige Drehadapter macht es möglich den Greifkopf zur Antriebseinheit stufenlos zu verdrehen, um die Lage der Greiffinger am Werkstück flexibel einzustellen. Hierzu muss nur die Klemmschraube gelöst werden. Nach erfolgter Einstellung kann durch Abbohren ein Zylinderstift oder ein Fixiergewinde zur Klemmung eingebracht werden.

Greifkrafterhaltung & Drehadapter Z/X



Diese Variante kombiniert die Funktionen der Greifkrafterhaltung mit der des Drehadapters. Die Greifkrafterhaltung wirkt bei der Z-Variante als Schließkraft, bei der X-Variante als Öffnungskraft.

Induktive Näherungsschalter



Endstellungsabfrage direkt montiert.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktive Näherungsschalter		
GMNS 16-G	0313334	●
GMNS 16-W	0313335	
GMNS 16-X	0313333	

① Zur Abfrage zweier Positionen werden pro Einheit zwei Sensoren benötigt. Optional erhältlich sind Verlängerungskabel oder Sensor-Verteiler. Weitere Produktvarianten des Sensors, zusätzliche Informationen und technische Daten finden sich im Katalogkapitel des Sensors.



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

Bahnhofstr. 106 - 134

D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-0

Fax +49-7133-103-2399

info@de.schunk.com

schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

