

Packend flexibel

Eine Bedienoberfläche für
Komplettsystem
Greifer-Roboter

Speziell
für Toploading-
und Palettieraufgaben

Servoelektrischer
Verpackungsgreifer
LEG 760

- Modulares Antriebskonzept kompatibel zu jeder Robotersteuerung
- Kraft- und positionsgesteuertes Verfahren dank servoelektrischer Antriebe
- Synchron- und Asynchron-Betrieb

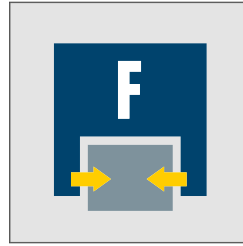




Baugröße
760



Eigenmasse
8.8 kg .. 11.6 kg



Greifkraft
300 N .. 1500 N



Hub pro Finger
281 mm



Werkstückgewicht
7.5 kg .. 20 kg

Technische Basisdaten

Asynchronversion mit zwei Motoren

Bezeichnung	LEG760-2-ABBSDM281	LEG760-2-BOSCHMSK030B	LEG 760-2-ElauSH055	LEG 760-2-FanucB05	LEG760-2-KUKAMG8
Ident.-Nr.	0308011	0308013	0308015	0308012	0308014
Kompatibel zur Robotersteuerung	ABB	BOSCH	Elau	FANUC	KUKA
Hub pro Finger [mm]	281	281	281	281	281
Dauergreifkraft (100 % ED) [N]	1340	840	1500	1360	1260
Greifkraft [N]	300 - 1500	300 - 1500	300 - 1500	300 - 1500	300 - 1500
Eigenmasse mit Motoren [kg]	11.0	10.8	10.8	10.4	11.6
Öffnungs-/Schließzeit (281 mm) [s]	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5

Synchronversion mit einem Motor

Bezeichnung	LEG760-1-ABBBSM0200	LEG760-1-BOSCHMSK030B	LEG 760-1-ElauSH055	LEG 760-1-FanucB05	LEG760-1-KUKAMG8
Ident.-Nr.	0308001	0308003	0308005	0308002	0308004
Dauergreifkraft (100 % ED) [N]	670	420	840	680	630
Greifkraft [N]	300 - 1050	300 - 1050	300 - 1050	300 - 1050	300 - 1050
Eigenmasse mit Motore [kg]	9.1	9.0	9.2	8.8	9.4

ⓘ Motoren sind nicht im Kaufpreis enthalten.

Produkteigenschaften

Modulares Antriebskonzept

Verschiedenste Motoren integrierbar.
Synchron betrieben mit einem Motor oder asynchron mit zwei Motoren

Leichtbau

durch FEM- und Topologieuntersuchungen optimierte Seitenwange

Kugelumlauftrieb

für hohe Positionier- und Wiederholgenauigkeit

Adapter zum Roboterflansch ISO 9409

Größen 100/125/160/200 erhältlich

Medienführung zu den Grundbacken

erhältlich

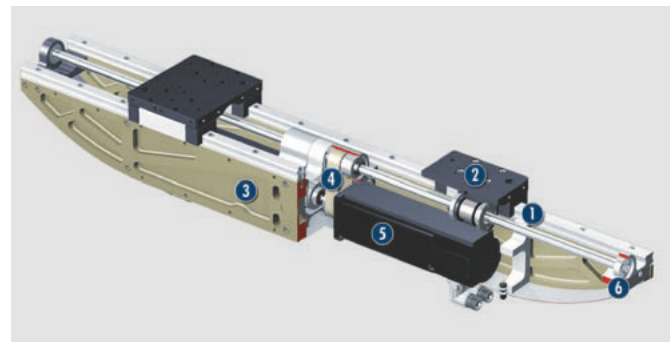
Fingerwechselsystem

optional erhältlich

Faltenbalg

optional für den Schutz des Greifsystems erhältlich

Funktionsschnittbild



- 1 Kugelumlauführung**
präzises Greifen durch hochbelastbare, leichtgängige Kugelumlauführung
- 2 Grundbacke**
zur Adaption der werkstückspezifischen Greiferfinger
- 3 Gehäuse**
gewichtsoptimiert durch FEM- und Topologieuntersuchungen
- 4 Kinematik**
Hohe Belastbarkeit und Genauigkeit durch einen Kugelumlauftrieb
- 5 Motoreinbauraum**
Einbauraum für verschiedenste Motoren
- 6 Sensorik**
Optional: Sensoren zur Referenzfahrt

Gewährleistung
24 Monate