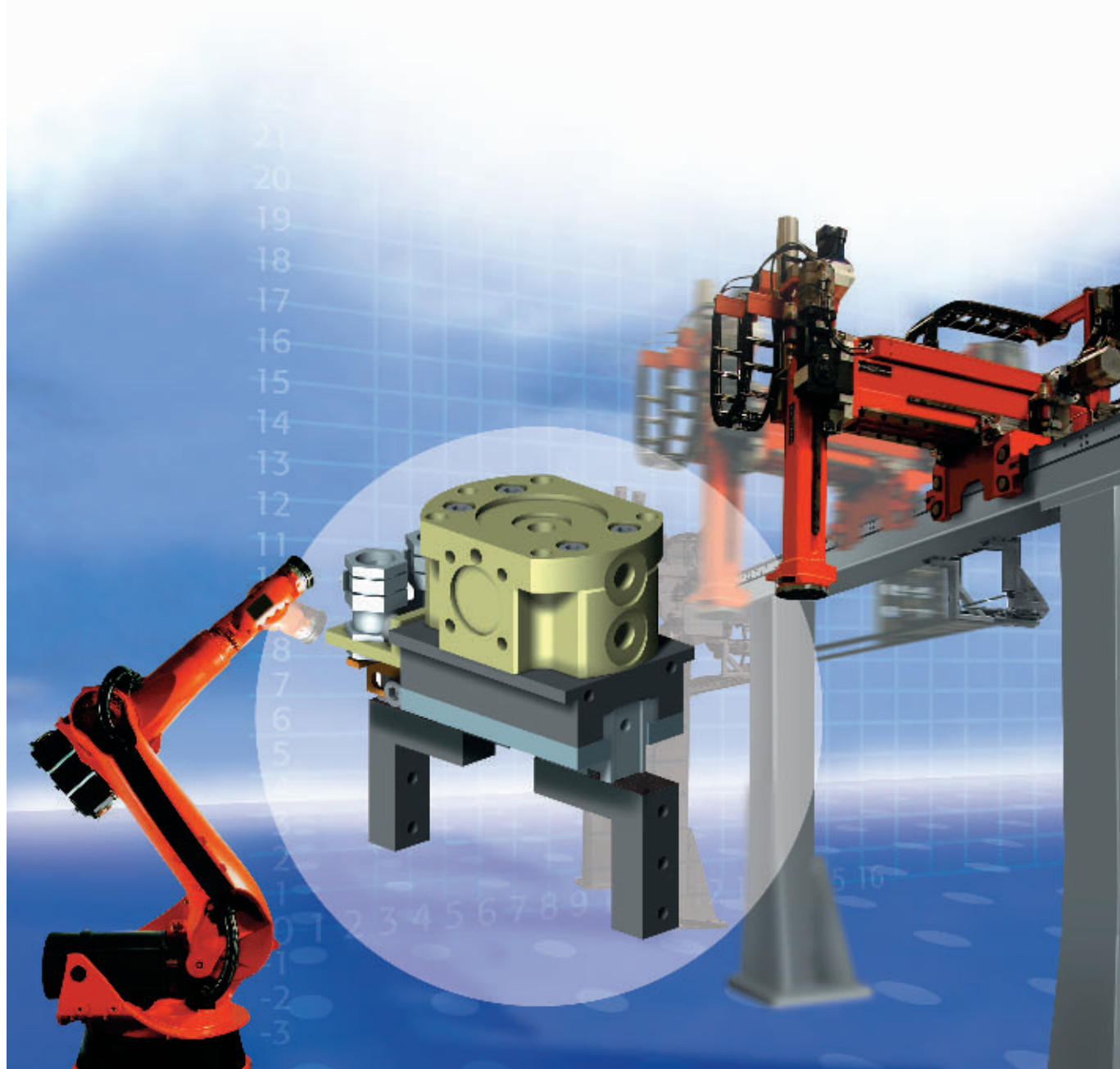


## + Pneumatikgreifer mit DIN/ISO-Flansch + + + + + + + + + +

+ + *Automation+Robotics – Pneumatic gripper with DIN/ISO flange* + + + + + + + + + +

+ + *Automatisme et robotique – Pince pneumatique avec bride DIN/ISO* + + + + + + + + + +



Art.-Nr. B5-30-0006-3

Ausgabe 2014



	Seite	Page	Page
Allgemeine und Technische Informationen General and Technical Information Informations générales et techniques	6–9		
Bestell-Code Ordering code Référence de commande	10		
2-Finger Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle	11–33		
	53.81.2		
	53.81.3		
	53.81.4		
	53.81.5		
	53.81.6		
3-Finger Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle	35–58		
	53.81.2		
	53.81.3		
	53.81.4		
	53.81.5		
	53.81.6		
2-Finger Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire	59–81		
	53.71.2		
	53.71.3		
	53.71.4		
	53.71.5		
	53.71.6		
Zubehör Accessories Accessoires	Greiferfinger Gripper fingers Doigts	Zentrierringe Plugwasher Bague de centrage	83–112
Schlauchloser Direktanschluss Hoseless direct connection Raccord direct sans tuyau	(Konstruktion) (Design) (Dessin)		114
Produktübersicht Productrange Vue du programme			116/117
Vertreterverzeichnis List of representatives Liste des représentants			118



## Typen und Baugrößen

Für vielfältige Aufgabenstellungen stehen 3 unterschiedliche Greifertypen in je 5 Baugrößen zu Verfügung

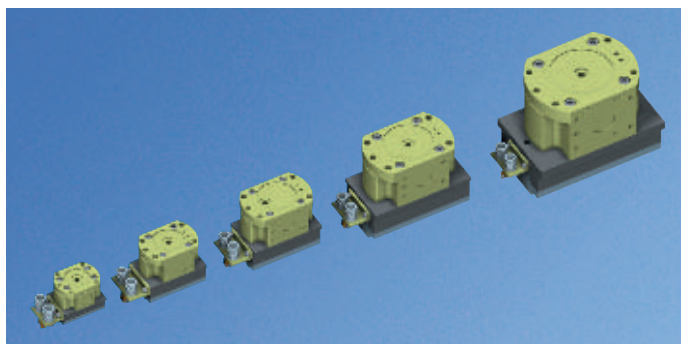
### Models and sizes

Three different gripper models each in 5 sizes are available for a wide variety of applications

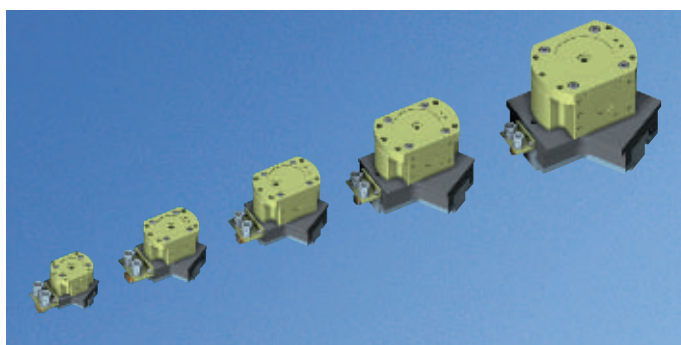
### Modèles et tailles

3 modèles différents de pinces en 5 tailles chacune permettant de répondre à de nombreuses applications

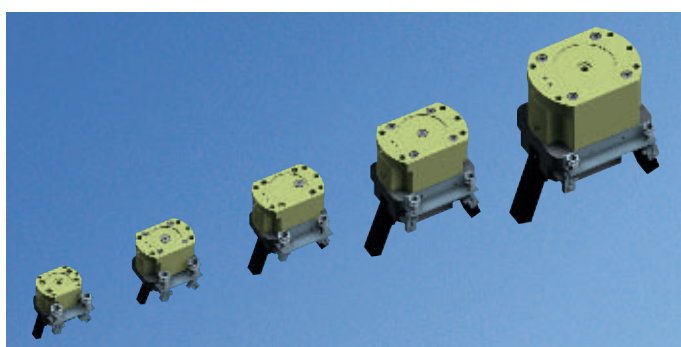
2-Finger Greifer, Parallelbewegung  
2 finger gripper parallel movement  
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



3-Finger Greifer, Parallelbewegung  
3 finger gripper parallel movement  
Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



2-Finger Greifer, Winkelbewegung  
2 finger gripper swivel movement  
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



## Ausführung

Kompakte Bauweise bei großen Öffnungshüben oder -winkeln der Finger. Gleiche Grundgehäuse je Baugröße für Parallel- und Winkelgreifer

## Adaption über erweiterten DIN/ISO Flansch

Direkte Adaption an Handhabungsgeräte, Portalroboter und Roboter Ausführung entsprechend der Baugrößen nach DIN EN ISO 9409-1

## Sicherheitsfunktion

Über die eingebaute Feder ist unter Berücksichtigung der Grenzwerte im Falle eines Druckabfalls, je nach Auslegung, ein Halten der Werkstücke möglich

## Qualität

Die Verwendung hochwertiger Materialien und Serienfertigung auf modernen NC-Maschinen bei permanenter Qualitätskontrolle, sowie Funktionsprüfung nach der Montage sichern einen hohen Qualitätsstandard

## Lebensdauer

Die Greifer sind für eine hohe Lebensdauer im Mehrschichtbetrieb ausgelegt.

## Version

Compact design for large opening strokes or angles of the fingers. Same basic housing in each size for parallel and angular grippers

## Adaptation using extended DIN/ISO flange

Direct adaptation to handling equipment, gantry robots and robots Design corresponding to sizes in accordance with DIN EN ISO 9409-1

## Safety function

Using the built-in spring, holding of the workpieces is possible, with due consideration of the limit values, in the case of a pressure drop, depending on the design

## Quality

The use of high-grade materials and series production on the latest NC machinery with continuous quality checking, and function checking after assembly, ensure a high quality standard

## Service life

The grippers are designed for long service life in multi-shift operation.

## Réalisation

Construction compacte avec importants angles ou courses d'ouverture des doigts. Même corps de base pour pince parallèle et pince angulaire pour chaque taille

## Adaptation par bride DIN/ISO élargie

Adaptation directe sur les manipulateurs, les robots – portique et les robots  
Réalisation suivant DIN EN ISO 9409-1 conformément aux tailles

## Fonction de sécurité

Selon le type de réalisation et compte tenu des valeurs seuils en cas de chute de pression, il est possible de maintenir les pièces au moyen du ressort intégré

## Qualité

Le recours à des matériaux de haute qualité et la fabrication en série sur des machines modernes à CN avec contrôle continu de la qualité et contrôle de fonctionnement après le montage garantissent un standard de qualité élevé

## Durée de vie

Les pinces sont prévues pour une durée de vie élevée sur la base d'un fonctionnement quotidien à plusieurs équipes de travail.



# Merkmale der Parallel- und Winkelgreifer Features of gripper parallel and swivel movement Caractéristiques des pinces parallèles et angulaires

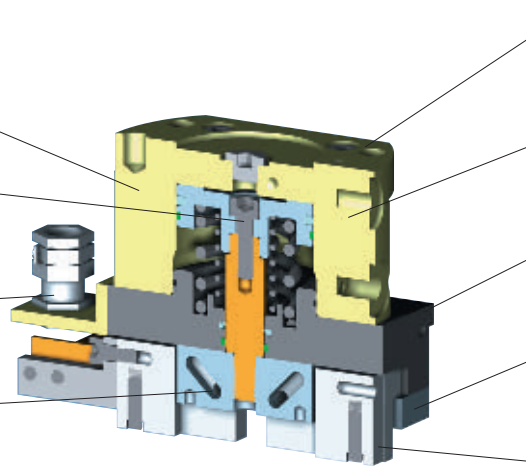
## 2- oder 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 or 3 finger gripper parallel movement Pinces à 2 ou 3 doigts à mouvement parallèle

Gehäuse aus Aluminium mit Seitenbefestigung  
Housing made of aluminium with lateral attachment  
Corps en aluminium avec fixation latérale

Kolben mit Feder zur Greifkraftsicherung  
Piston with spring to assure gripping force  
Piston avec ressort comme sécurité de la force de préhension

Endschalterhalter und Nocken  
Limit switch holder and cams  
Support détecteurs de fin de course et ergot

Kulisse aus Stahl für Parallelbewegung  
Steel link for parallel movement  
Coulisse en acier pour mouvement parallèle



Erweiterter DIN/ISO Flansch  
Extended DIN / ISO flange  
Bride DIN/ISO élargie

Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlose Installation  
Compressed air connections for size 3 and above also for hoseless installation  
Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour installation sans tuyau également

Führungsgehäuse aus hartcoatiertem Aluminium  
Guide housing of hard-coated aluminium  
Boîtier de guidage en aluminium à revêtement trempé

Gehärtete Führungsleisten  
Hardened guide strips  
Rails de guidage en métal trempé

Grundbacke aus Stahl mit Quernut alternativ mit Verzahnung  
Basic jaw of steel with transverse groove, alternatively with toothing  
Mâchoire de base en acier avec rainure transversale ou avec denture

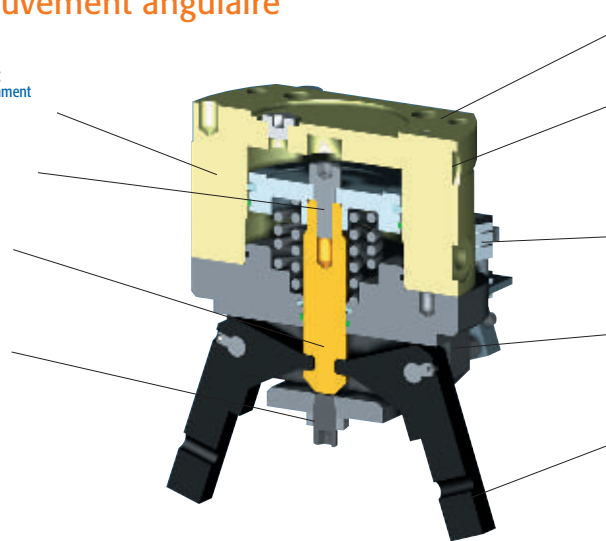
## 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts mouvement angulaire

Gehäuse aus Aluminium mit Seitenbefestigung  
Housing made of aluminium with lateral attachment  
Corps en aluminium avec fixation latérale

Kolben mit Feder zur Greifkraftsicherung  
Piston with spring to assure gripping force  
Piston avec ressort comme sécurité de la force de préhension

Kulisse aus Stahl für Winkelbewegung  
Steel link for angular movement  
Coulisse pour mouvement angulaire

Öffnungswinkel Begrenzung  
Opening angle limitation  
Limitation de l'angle d'ouverture



Erweiterter DIN/ISO Flansch  
Extended DIN / ISO flange  
Bride DIN/ISO élargie

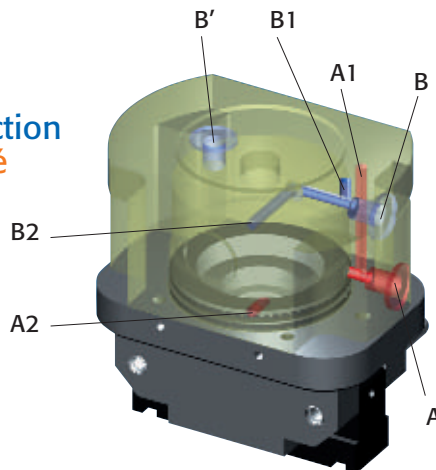
Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlose Installation  
Compressed air connections for size 3 and above also for hoseless installation  
Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour installation sans tuyau

Endschalterhalter und Nocken  
Limit switch holder and cams  
Support d'interrupteur de fin de course et ergot

Führungsgehäuse aus hartcoatiertem Aluminium  
Guide housing of hard-coated aluminium  
Boîtier de guidage en aluminium à revêtement trempé

Festfinger aus Stahl alternativ Grundbacke mit Quernut  
Fixed finger of steel, alternatively with basic jaw with transverse groove  
Doigt fixe en acier ou mâchoire de base avec rainure transversale

## Druckluft-Anschluss Compressed air connection Raccord d'air comprimé



Betriebsdruck	Nominal	6,0 bar
	Minimal	4,5 bar
Standard Anschluss	A	Greifer schließen
	B, B'	Greifer öffnen

Schlauchlose Direktanschlüsse  
A1 und B1 im erweiterten DIN/ISO Flansch  
A2 und B2 in der seitlichen Befestigungsfläche

Working pressure	Nominal	6.0 bar
	Minimum	4.5 bar
Standard connection	A	Close gripper
	B, B'	Open gripper

Hoseless direct connections  
A1 and B1 in extended DIN/ISO flange  
A2 and B2 in the lateral fastening surface

Pression de service	nominale	6,0 bar
	minimale	4,5 bar
Raccord standard	A	fermeture de la pince
	B, B'	ouverture de la pince

Raccords directs sans tuyau  
A1 et B1 sur la bride DIN/ISO élargie  
A2 et B2 sur la surface de fixation latérale

2-17810-2002-1  
siehe Seite 114  
see page 114  
voir page 114



Baugrößen Sizes Tailles	2	3	4	5	6
-------------------------------	---	---	---	---	---

**2-Finger-Greifer, Parallelbewegung**  
**2 finger gripper parallel movement**  
**Pince à 2 doigts à mouvement parallèle**

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt	6 mm	8 mm	10 mm	16 mm	20 mm
Max. Greifkraft bei 6 bar + Feder Max. gripping force with 6 bars and spring Force de préhension max. à 6 bar et ressort	650 N	1320 N	2310 N	3600 N	7200 N
Min. Greifkraft mit Feder Min. gripping force with spring Force de préhension min. avec ressort	220 N	410 N	730 N	1200 N	2115 N
Max. Teilgewicht im Formschluß Max. part weight in form closure gripping Poids max. de la pièce avec serrage de forme	5 kg	10 kg	20 kg	33 kg	56 kg
Max. Teilgewicht im Kraftschluß Max. part weight in force depend gripping Poids max. de la pièce avec serrage par adhérence	2,3 kg	4,6 kg	8,5 kg	15,6 kg	27,8 kg

**3-Finger-Greifer, Parallelbewegung**  
**3 finger gripper parallel movement**  
**Pince à 3 doigts à mouvement parallèle**

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt	6 mm	8 mm	10 mm	16 mm	20 mm
Max. Greifkraft bei 6 bar + Feder Max. gripping force with 6 bars and spring Force de préhension max. à 6 bar et ressort	650 N	1320 N	2310 N	3600 N	7200 N
Min. Greifkraft mit Feder Min. gripping force with spring Force de préhension min. avec ressort	220 N	410 N	730 N	1200 N	2115 N
Max. Teilgewicht im Formschluß Max. part weight in form closure gripping Poids max. de la pièce avec serrage de forme	5 kg	10 kg	20 kg	33 kg	56 kg
Max. Teilgewicht im Kraftschluß Max. part weight in force depend gripping Poids max. de la pièce avec serrage par adhérence	2,3 kg	4,6 kg	8,5 kg	15,6 kg	27,8 kg

**2-Finger-Greifer, Winkelbewegung**  
**2 finger gripper swivel movement**  
**Pince à 2 doigts à mouvement angulaire**

Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt	15°	17°	18°	19°	17°
Max. Greifkraft bei 6 bar + Feder Max. gripping force with 6 bars and spring Force de préhension max. à 6 bar et ressort	650 N	1320 N	2310 N	3600 N	7200 N
Min. Greifkraft mit Feder Min. gripping force with spring Force de préhension min. avec ressort	220 N	410 N	730 N	1200 N	2115 N
Max. Teilgewicht im Formschluß Max. part weight in form closure gripping Poids max. de la pièce avec serrage de forme	5 kg	10 kg	20 kg	33 kg	56 kg
Max. Teilgewicht im Kraftschluß Max. part weight in force depend gripping Poids max. de la pièce avec serrage par adhérence	2,2 kg	4,5 kg	8,6 kg	17,1 kg	32,0 kg



Typenübersicht  
List of Models  
Vue d'ensemble des modèles

Baugrößen  
Sizes  
Tailles

2

3

4

5

6

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
2 finger gripper parallel movement  
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

Außen spannend External gripping À serrage extérieur					
Grundbacken mit Quernut Basic jaws with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.81.2.3006.501	53.81.3.3008.501	53.81.4.3010.501	53.81.5.3016.501	53.81.6.3020.501
Grundbacken mit Verzahnung Basic jaws with toothing Mâchoire de base avec denture	53.81.2.1006.501	53.81.3.1008.501	53.81.4.1010.501	53.81.5.1016.501	53.81.6.1020.501
Innen spannend Internal gripping À serrage intérieur					
Grundbacken mit Quernut Basic jaw with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.81.2.3006.601	53.81.3.3008.601	53.81.4.3010.601	53.81.5.3016.601	53.81.6.3020.601
Grundbacken mit Verzahnung Basic jaw with toothing Mâchoire de base avec denture	53.81.2.1006.601	53.81.3.1008.601	53.81.4.1010.601	53.81.5.1016.601	53.81.6.1020.601

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
3 finger gripper parallel movement  
Pince à 3 doigts à mouvement parallèle

Außen spannend External gripping À serrage extérieur					
Grundbacken mit Quernut Basic jaw with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.81.2.3006.531	53.81.3.3008.531	53.81.4.3010.531	53.81.5.3016.531	53.81.6.3020.531
Grundbacken mit Verzahnung Basic jaw with toothing Mâchoire de base avec denture	53.81.2.1006.531	53.81.3.1008.531	53.81.4.1010.531	53.81.5.1016.531	53.81.6.1020.531
Innen spannend Internal gripping À serrage intérieur					
Grundbacken mit Quernut Basic jaw with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.81.2.3006.631	53.81.3.3008.631	53.81.4.3010.631	53.81.5.3016.631	53.81.6.3020.631
Grundbacken mit Verzahnung Basic jaw with toothing Mâchoire de base avec denture	53.81.2.1006.631	53.81.3.1008.631	53.81.4.1010.631	53.81.5.1016.631	53.81.6.1020.631

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung  
2 finger gripper swivel movement  
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire

Außen spannend External gripping À serrage extérieur					
Festfinger Fixed Finger Doigt fixes	53.71.2.2015.501	53.71.3.2017.501	53.71.4.2018.501	53.71.5.2019.501	53.71.6.2017.501
Grundbacken mit Quernut Basic jaw with transverse groove Mâchoire de base avec rainure transversale	53.71.2.3015.501	53.71.3.3017.501	53.71.4.3018.501	53.71.5.3019.501	53.71.6.3017.501

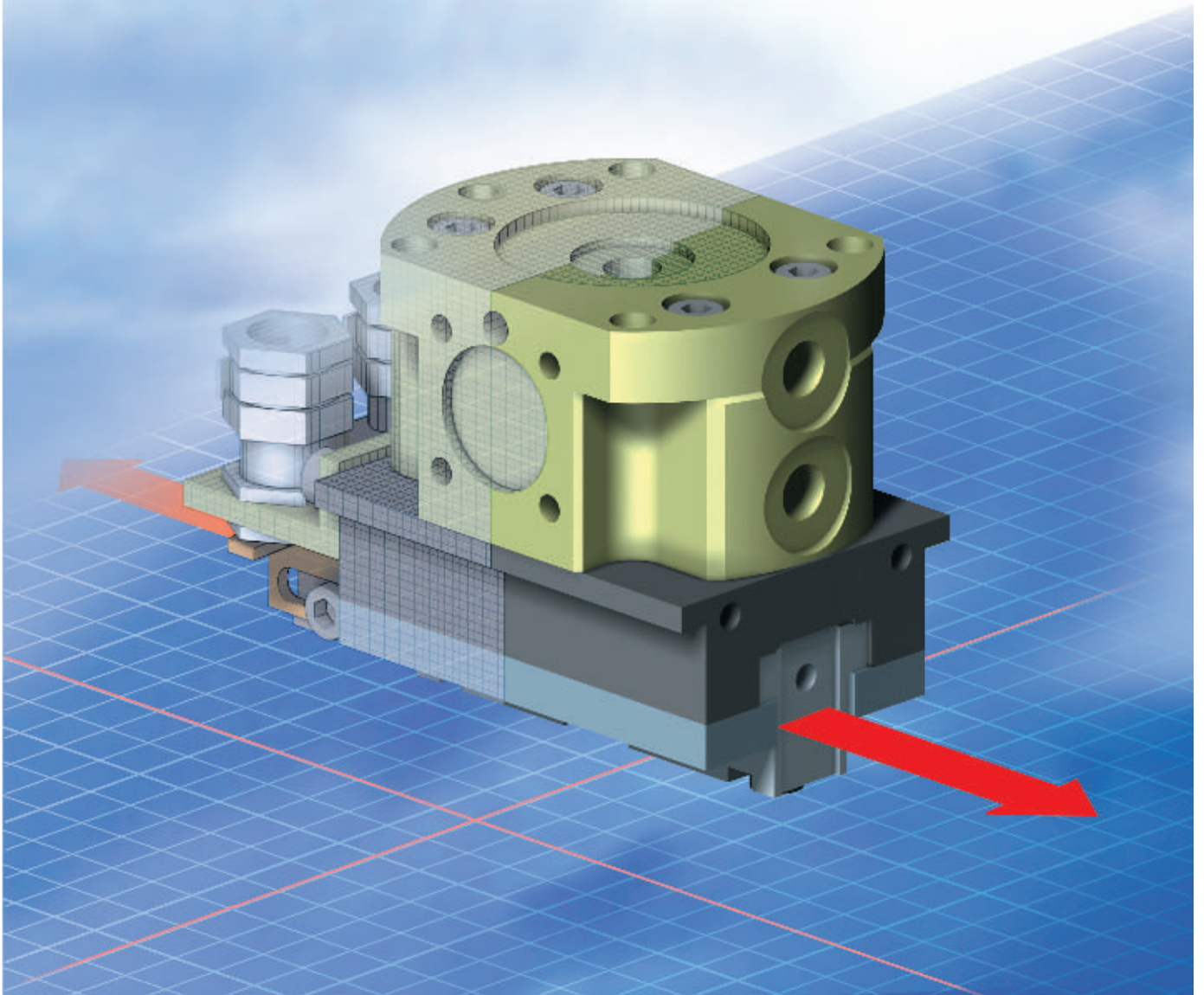


	Seite	Page	Page
Allgemeine und Technische Informationen General and Technical Information Informations générales et techniques	6–9		
Bestell-Code Ordering code Référence de commande	10		
2-Finger Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle	11–33		
	53.81.2		
	53.81.3		
	53.81.4		
	53.81.5		
	53.81.6		
3-Finger Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle	35–58		
	53.81.2		
	53.81.3		
	53.81.4		
	53.81.5		
	53.81.6		
2-Finger Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire	59–81		
	53.71.2		
	53.71.3		
	53.71.4		
	53.71.5		
	53.71.6		
Zubehör Greiferfinger Zentrierringe Accessories Gripper fingers Plugwasher Accessoires Doigts Bague de centrage	83–112		
Schlauchloser Direktanschluss (Konstruktion) Hoseless direkt connection (Design) Raccord direct sans tuyau (Dessin)	114		
Produktübersicht Productrange Vue du programme	116/117		
Vertreterverzeichnis List of representatives Liste des représentants	118/119		

## 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

+ + 2 finger gripper parallel movement

+ + Pince à 2 doigts à mouvement parallèle









## Technische Beschreibung

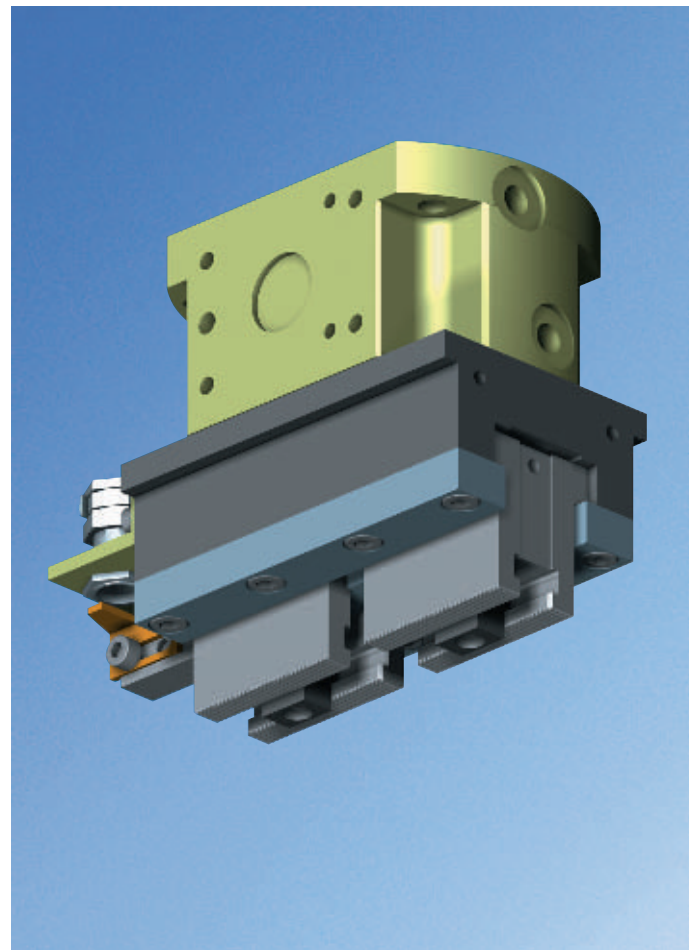
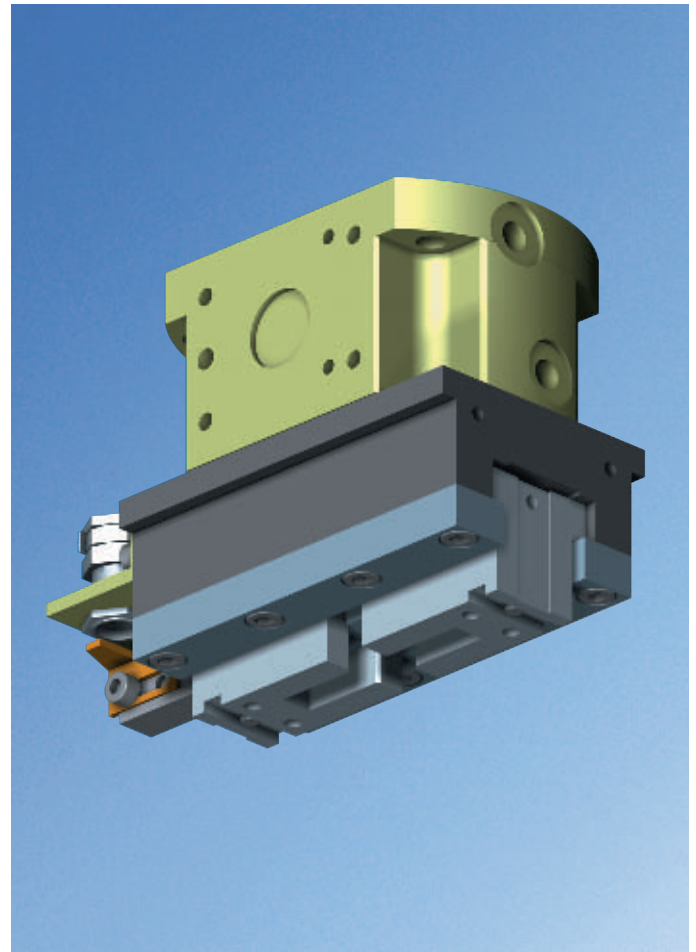
- Kolbengehäuse aus hochfestem Aluminium
- Erweiterter DIN / ISO Flansch zur direkten Montage an Roboter, Portalroboter und Handhabungsgeräte
- Seitliche Befestigungsmöglichkeit am Gehäuse
- Möglichkeit der Lagefixierung über Zentrierung und seitlicher Stiftbohrung
- In Spannrichtung federunterstützter Kolben
- Kulisse aus Stahl zum Umsetzen der Kolben- in die parallele Fingerbewegung
- Führungsgehäuse für die Backen aus hartcoatiertem Aluminium mit aufgesetzten gehärteten Führungsleisten
- Backen zur Fingermontage aus Stahl wahlweise mit Quernut oder Verzahnung
- Nocken zur Lageerkennung der Backen
- Halter für 2 Näherungsschalter (Ø 12 mm)
- Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlosen Anschluss
- Ausgelegt für wartungsarmen Betrieb
- Einfache Nachschmiermöglichkeit

## Technical description

- Piston housing of high-strength aluminium
- Extended DIN / ISO flange for direct assembly on robots, gantry robots and handling equipment
- Lateral attachment option on housing
- Possibility of position fixing using centering ring and lateral pin hole
- Spring-assisted piston in clamping direction
- Steel link for converting the piston movement into the parallel finger movement
- Guide housing for the jaws of hard-coated aluminium with attached hardened guide strips
- Jaws for finger assembly of steel, optionally with transverse groove or toothing
- Cams for recognising the position of the jaws
- Holder for 2 proximity switches (dia. 12 mm)
- Air connections for size 3 and above also for hoseless connection
- Designed for low-maintenance operation
- Simple relubrication capability

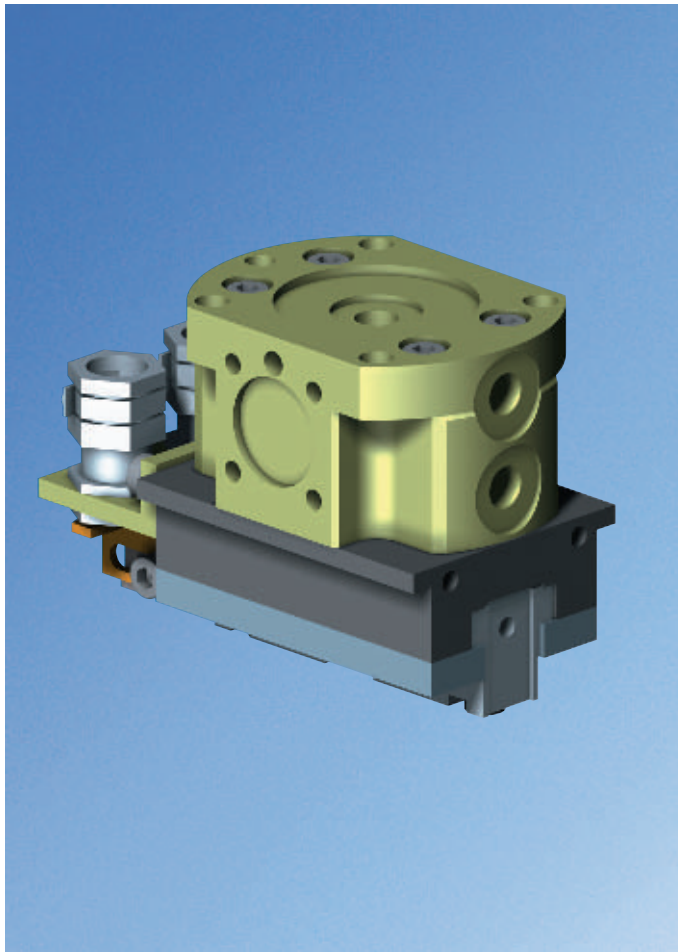
## Description technique

- Corps de piston en aluminium à haute résistance
- Bride DIN / ISO élargie pour le montage direct sur robot, robot – portique et manipulateur
- Possibilité de fixation latérale sur le corps
- Possibilité de fixation avec anneau de centrage et latéralement avec tron de goupille
- Piston avec ressort dans le sens du serrage
- Coulisse en acier pour transformer le mouvement du piston en mouvement parallèle des doigts
- Guide de guidage pour mâchoires en aluminium à revêtement trempé portant des rails de guidage trempés
- Mâchoires pour le montage des doigts, en acier, au choix avec rainure transversale ou denture
- Ergot pour identification de la position des mâchoires
- Support pour 2 détecteurs capacitifs (Ø 12 mm)
- Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour raccord sans tuyau également
- Conception pour fonctionnement avec faible maintenance
- Facilité de graissage



# 53.81.2. 006. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
 2 finger gripper parallel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



## Transportlast

im Formschluss bis 5 kg  
 im Kraftschluss bis 2,3 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

## Load capacities

with positive form-lock: up to 5 kg  
 with force-dependent grip: up to 2,3 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

## Charge transportée

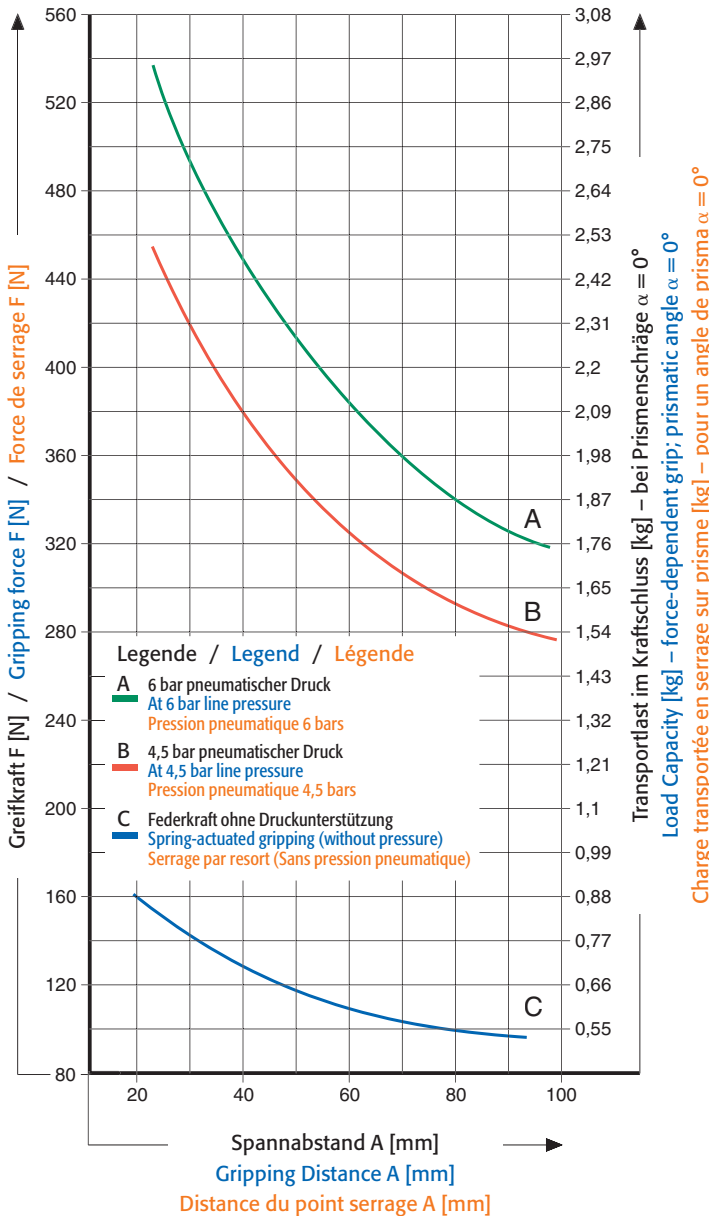
en serrage de forme jusqu'à 5 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 2,3 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

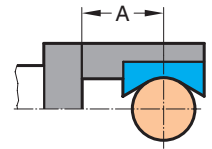
Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		6 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		8,64 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		10,18 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		6 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen  
 in Prismen erhöht sich die mögliche  
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast

$$\cos \alpha$$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht  
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction = 0,1  
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers  
 will increase the load capacity in accordance  
 with the formula:

Value from graph

$$\cos \alpha$$

However, the unit's rated carrying capacity  
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient de frottement  
 des mors de serrage  
 de la pièce = 0,1

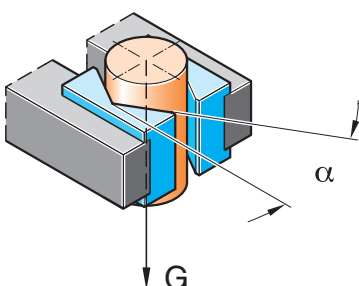
Dans le cas de serrage sur prisme, le  
 charge transportée autorisée s'élève à:

Diagramme charge transportée

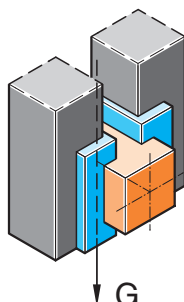
$$\cos \alpha$$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge  
 transportée autorisée.

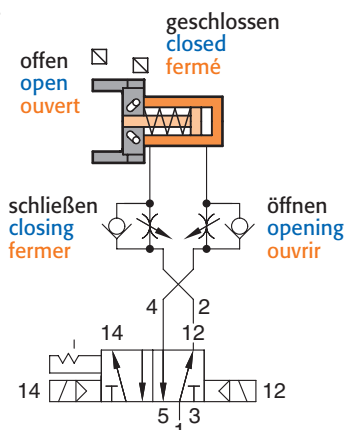
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement  
 pneumatique



# 53.81.2.006.01

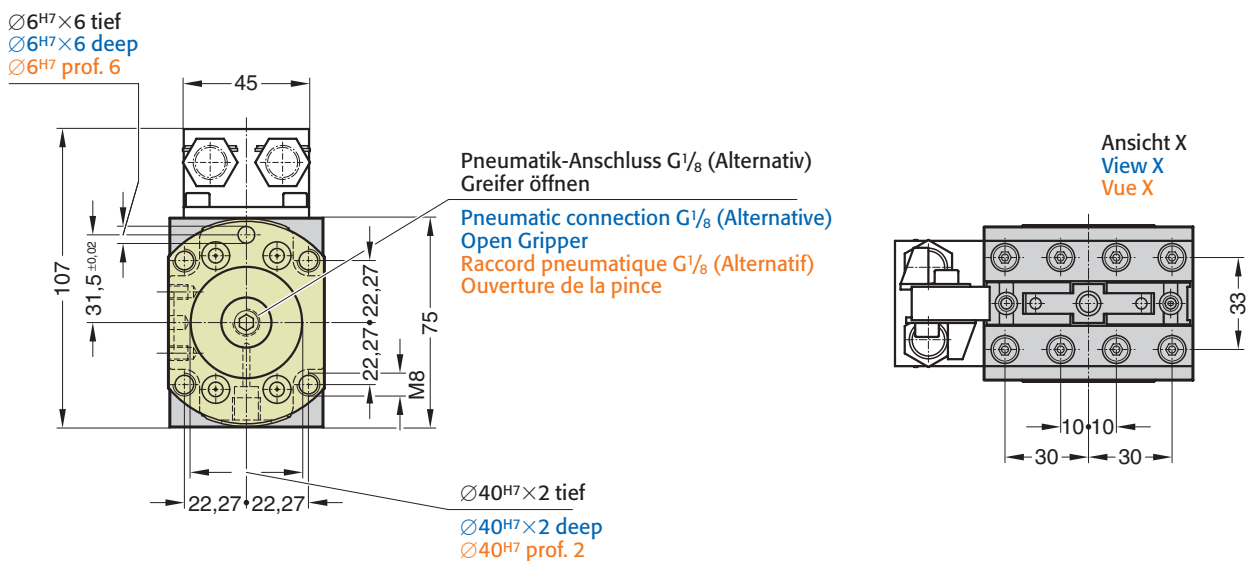
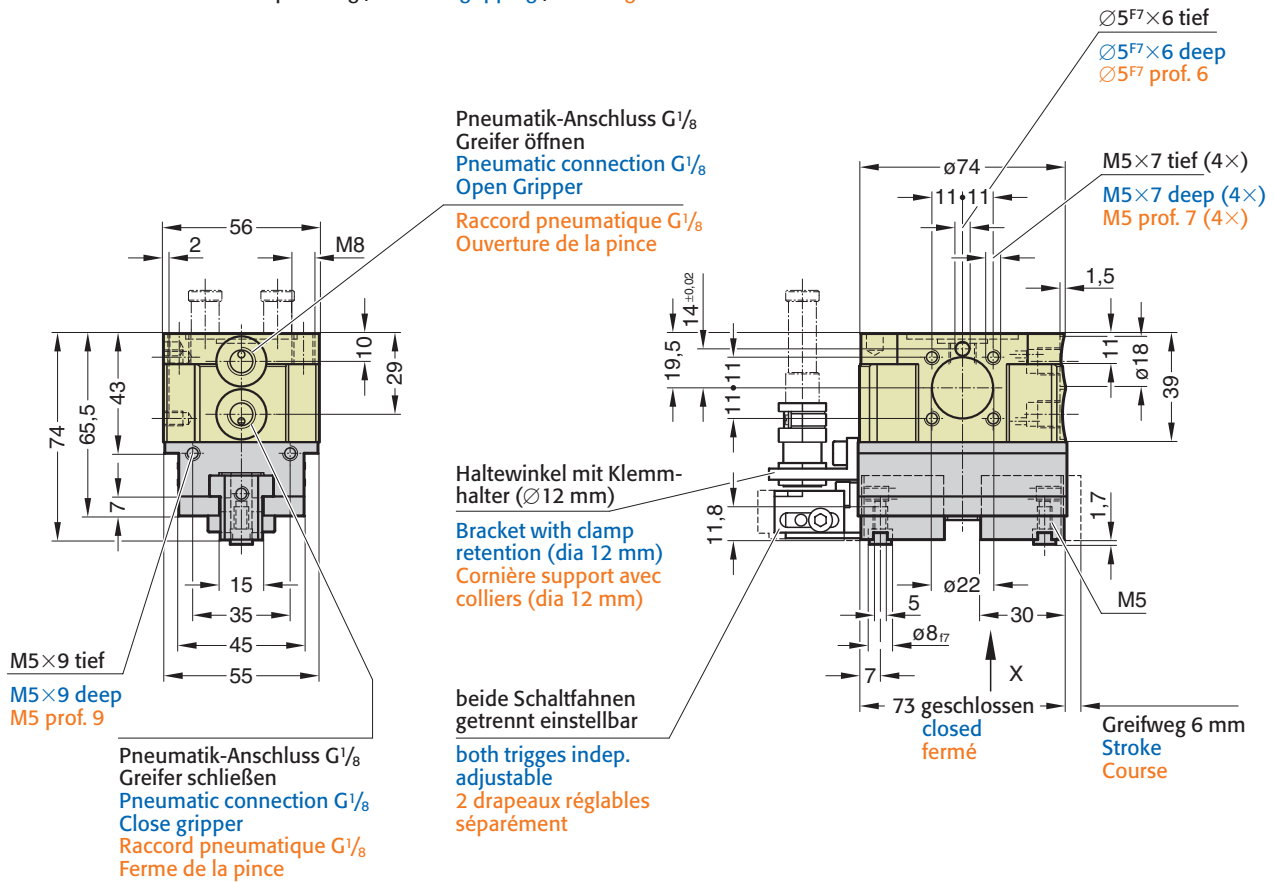
## 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.2.3006.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.2.3006.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

1,0 kg



# 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## 2 finger gripper parallel movement

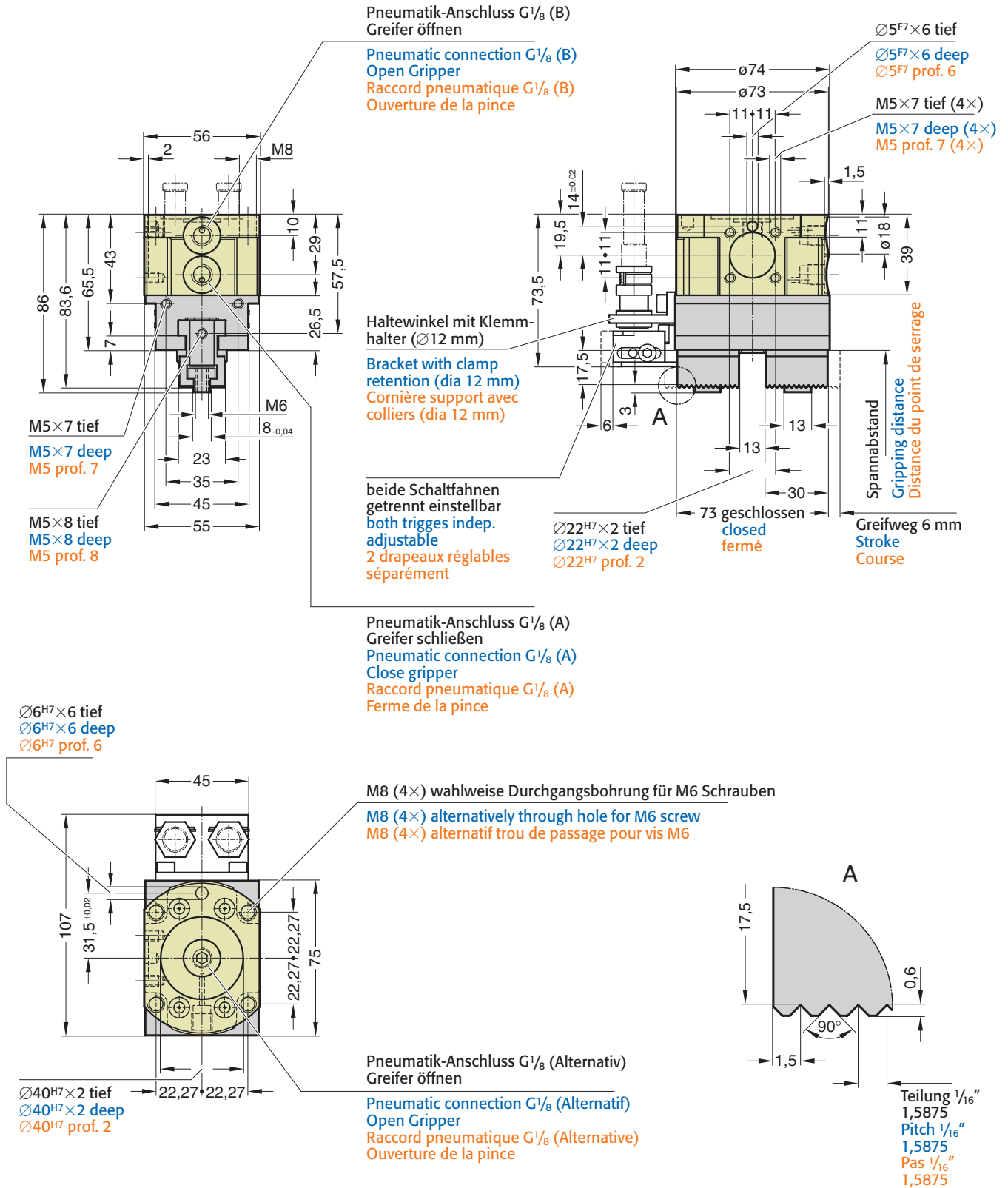
### Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

# 53.81.2.006.01

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.2.1006.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.2.1006.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur

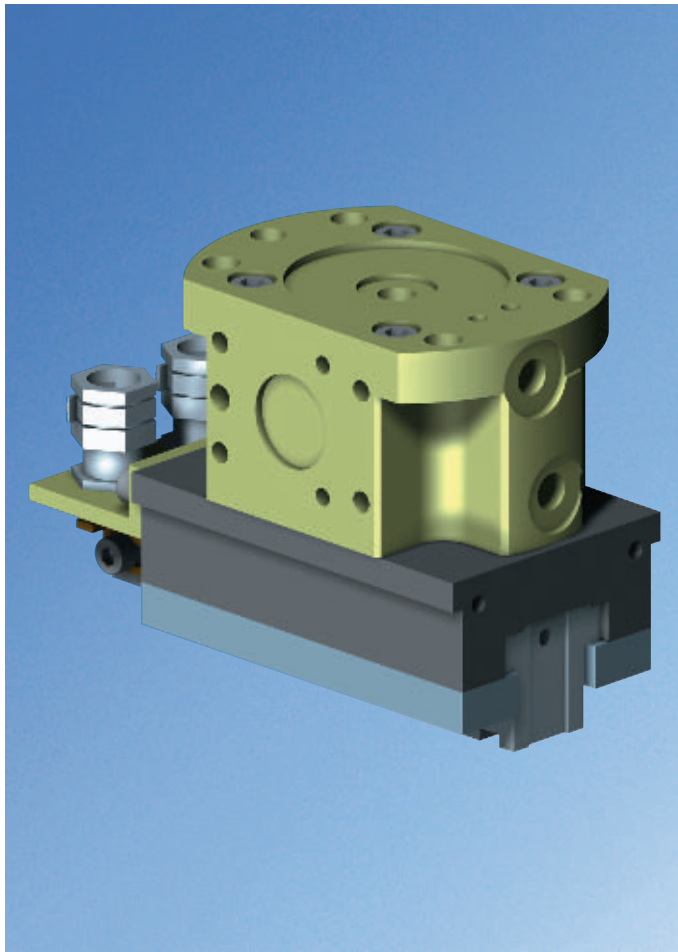


2-17818-2002.2  
Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

1,2 kg

53.81.3. 008. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
 2 finger gripper parallel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



### Transportlast

im Formschluss bis 10 kg  
 im Kraftschluss bis 4,6 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere  
 Transportlasten auf Anfrage!

### Load capacities

with positive form-lock: up to 10 kg  
 with force-dependent grip: up to 4,6 kg  
 Higher capacities, also for other  
 load conditions, on request!

### Charge transportée

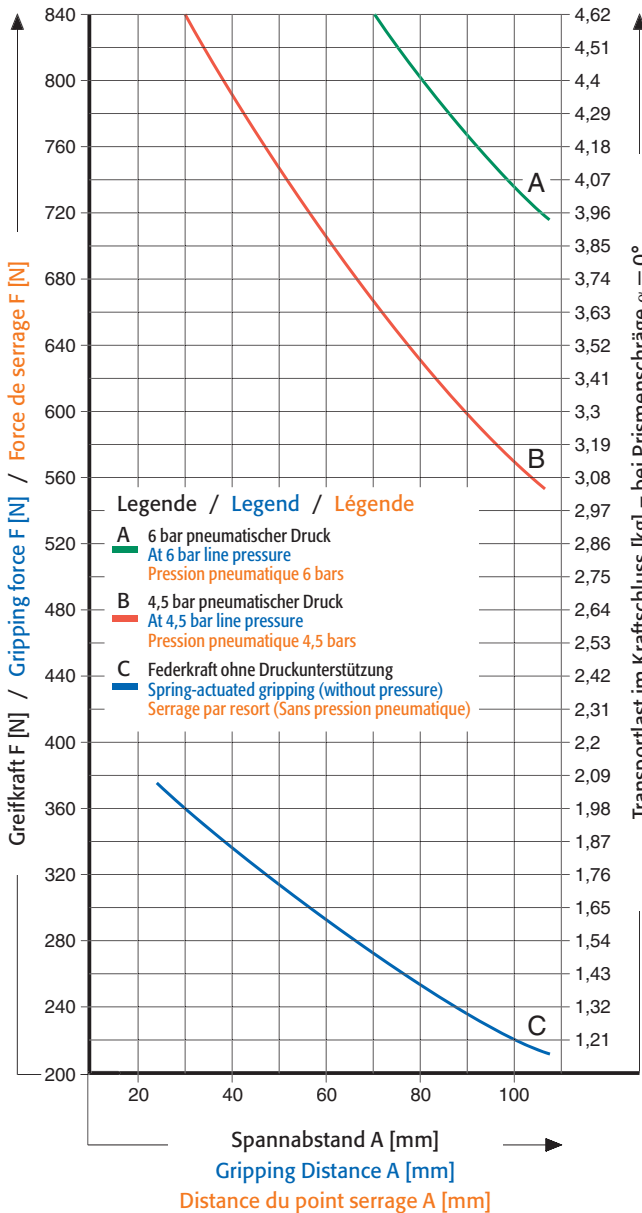
en serrage de forme jusqu'à 10 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 4,6 kg  
 Pour d'autres conditions et des  
 charges plus élevées sur demande !

## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		8 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		18,10 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		19,63 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		8 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

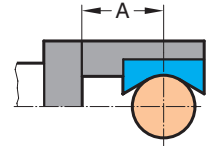


Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Transportlast im Kraftschluss  $\alpha = 0^\circ$  – bei Prismenschräge  $\alpha = 0^\circ$   
 Load Capacity [kg] – force-dependent grip; prismatic angle  $\alpha = 0^\circ$   
 Charge transportée en serrage sur prisme [kg] – pour un angle de prisma  $\alpha = 0^\circ$

Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction = 0,1  
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

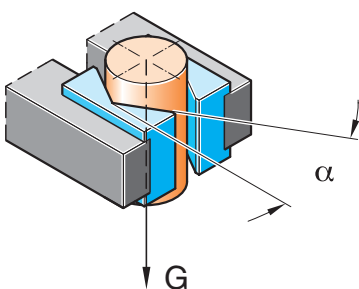
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

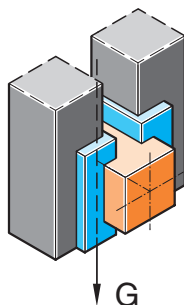
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

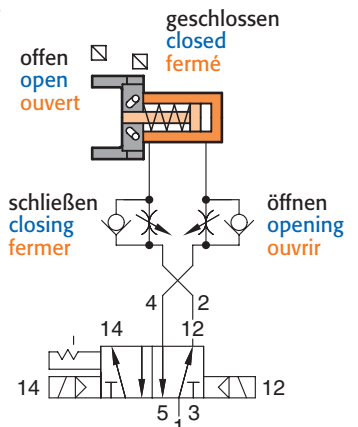
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique





# 53.81.3.008.01

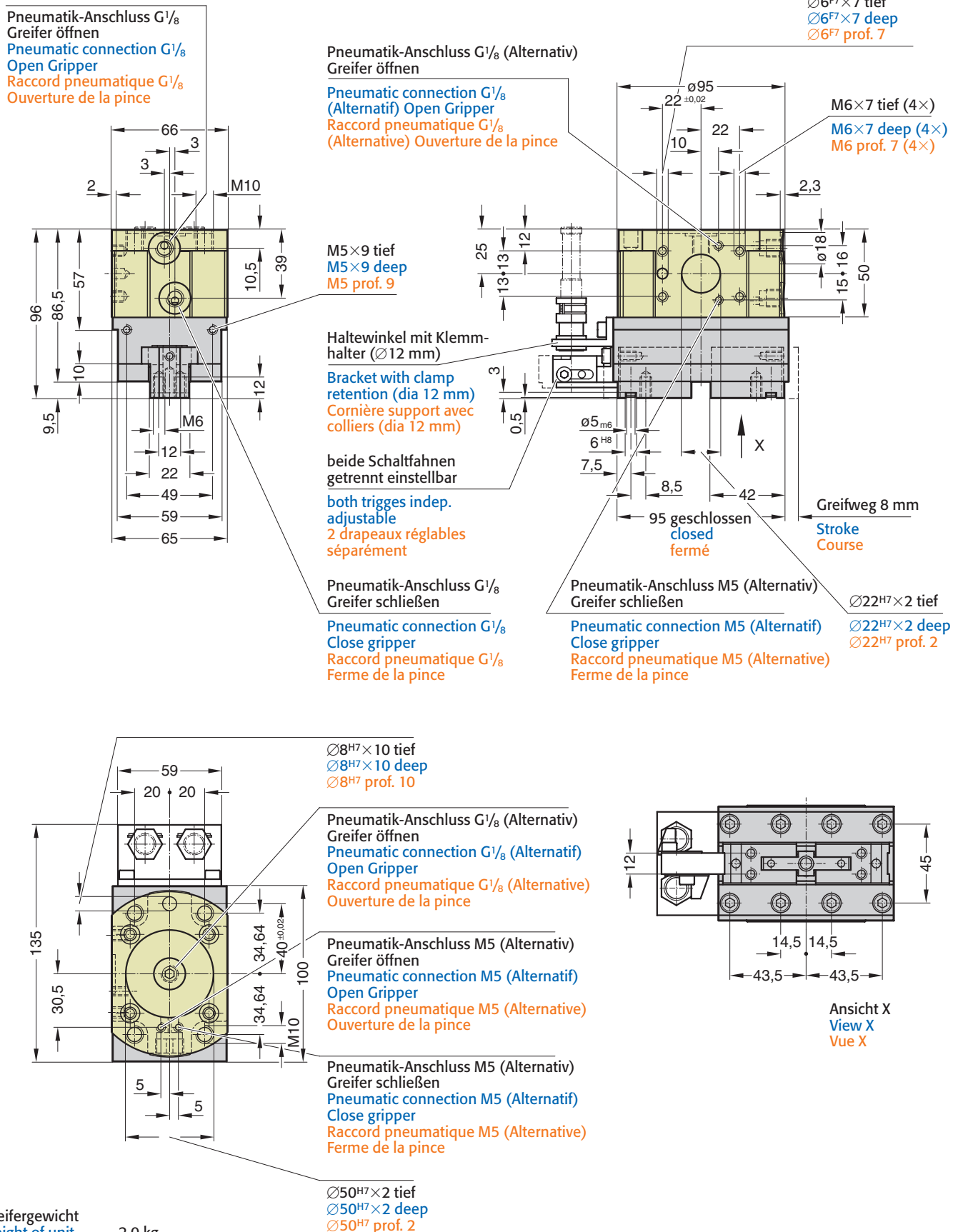
## 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.3.3008.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.3.3008.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur





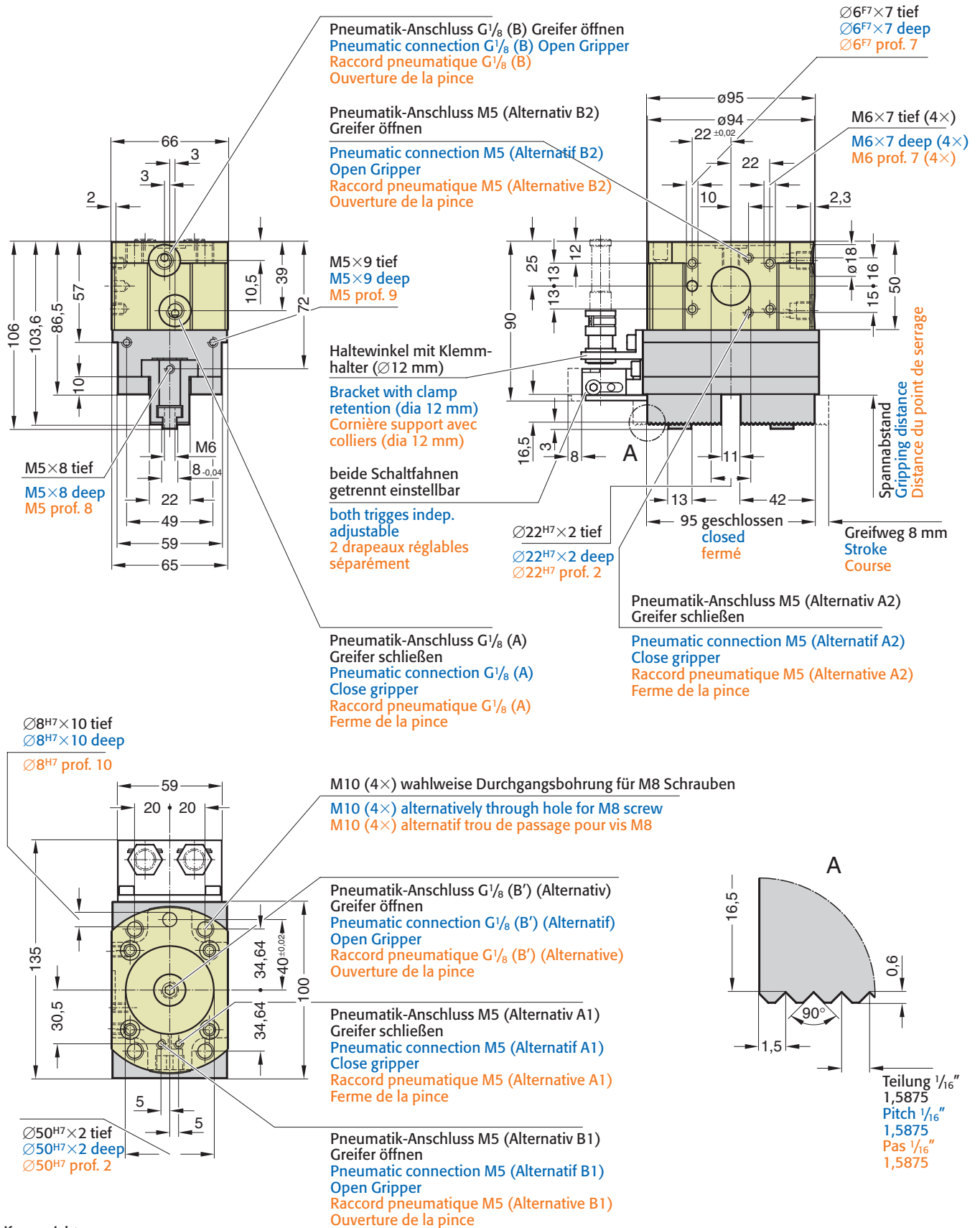
2-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
2 finger gripper parallel movement  
Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

53.81.3.008.01

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.3.1008.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.3.1008.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur

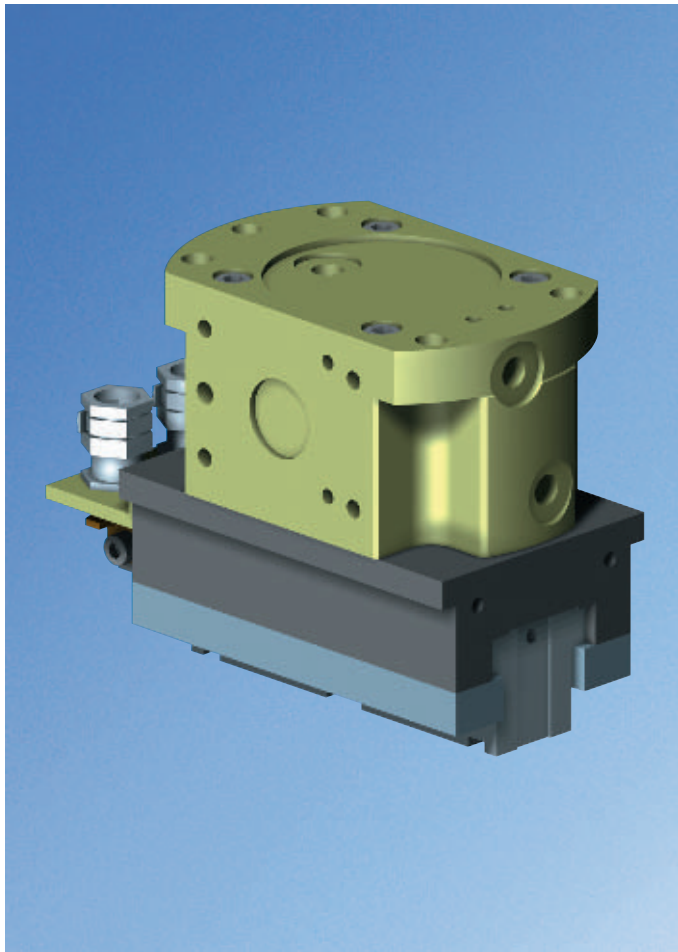


Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

2,1 kg

53.81.4. 010. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
 2 finger gripper parallel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



**Transportlast**

im Formschluss bis 20 kg  
 im Kraftschluss bis 8,5 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

**Load capacities**

with positive form-lock: up to 20 kg  
 with force-dependent grip: up to 8,5 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

**Charge transportée**

en serrage de forme jusqu'à 20 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 8,5 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

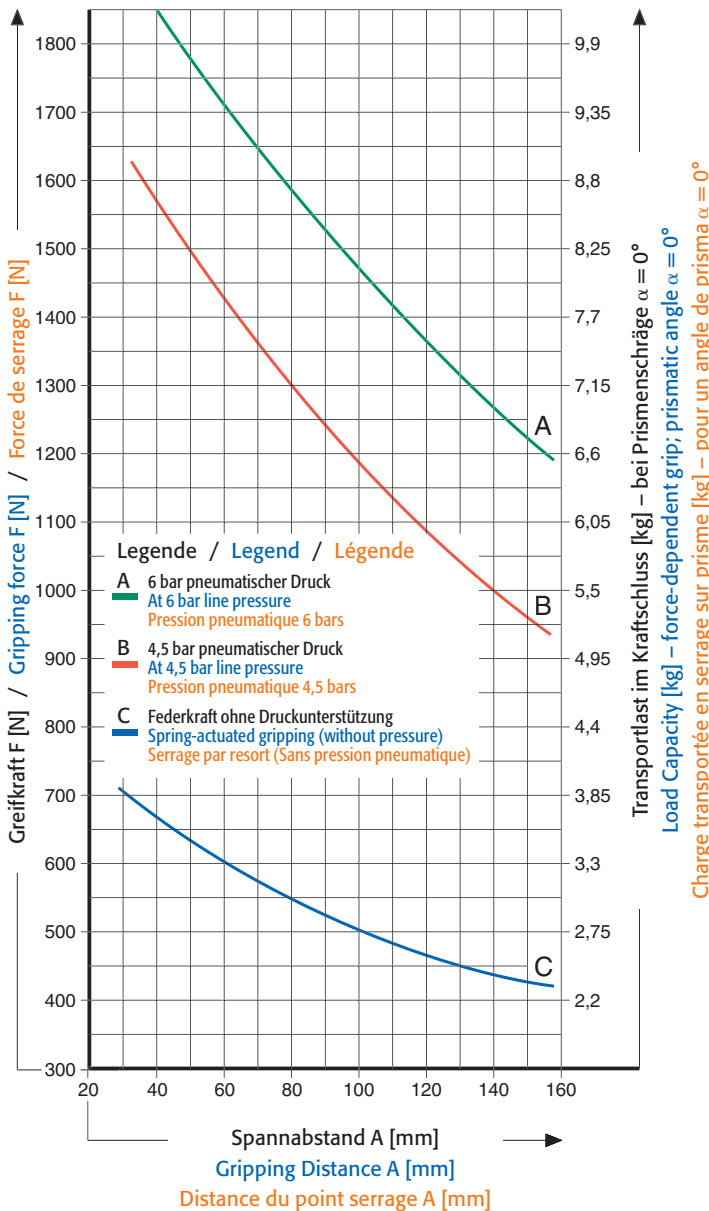
Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		10 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		31,67 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		34,21 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		10 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

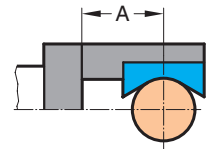
2-17823-002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

$$\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

$$\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

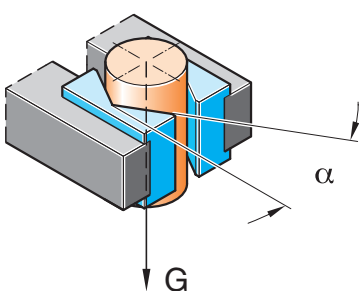
Coefficient of friction of the jaws of the gripper = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

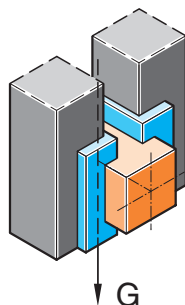
$$\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

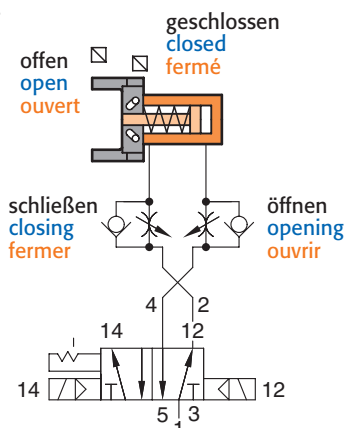
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique



# 53.81.4. 010. 01

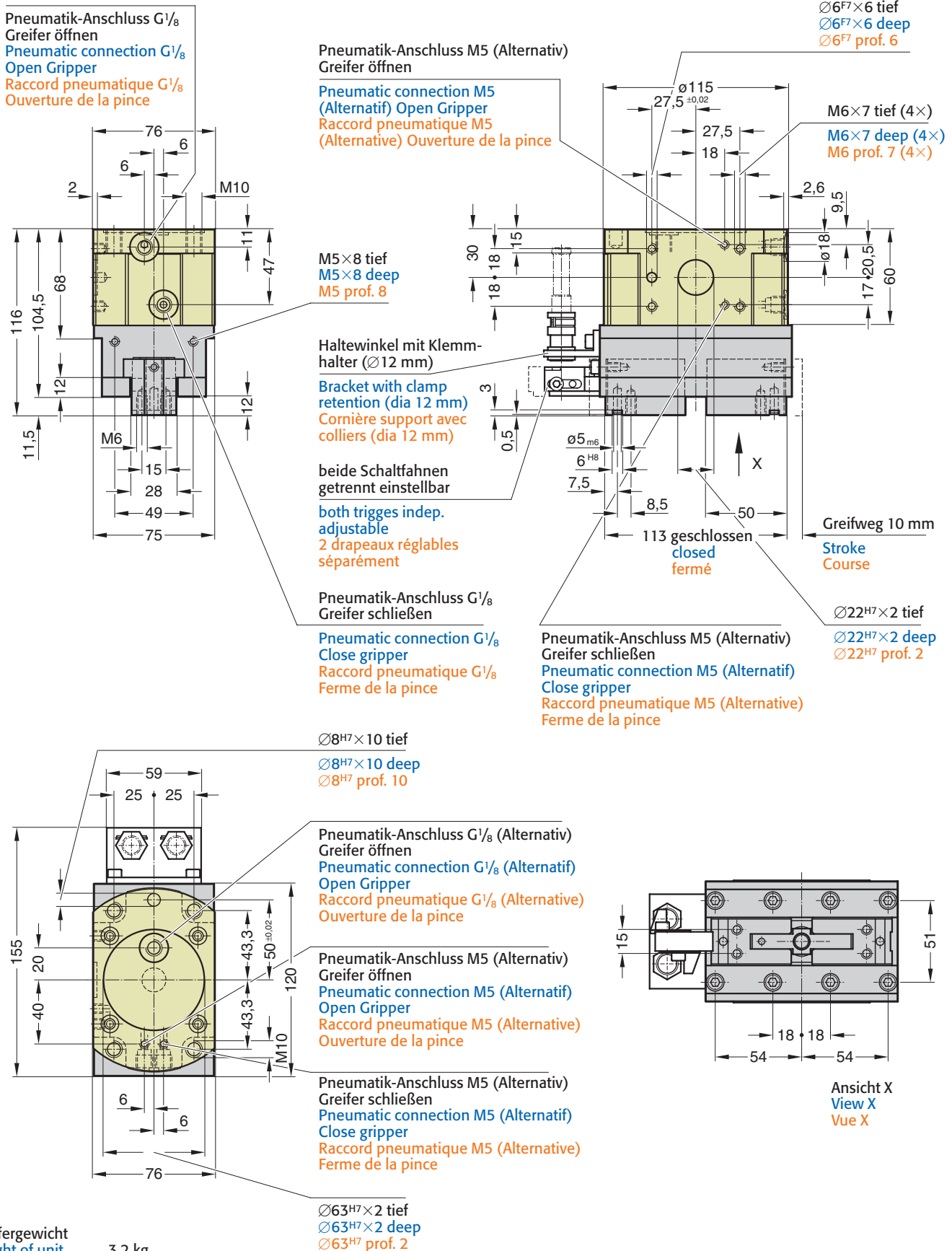
## 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.4.3010.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.4.3010.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

3,2 kg



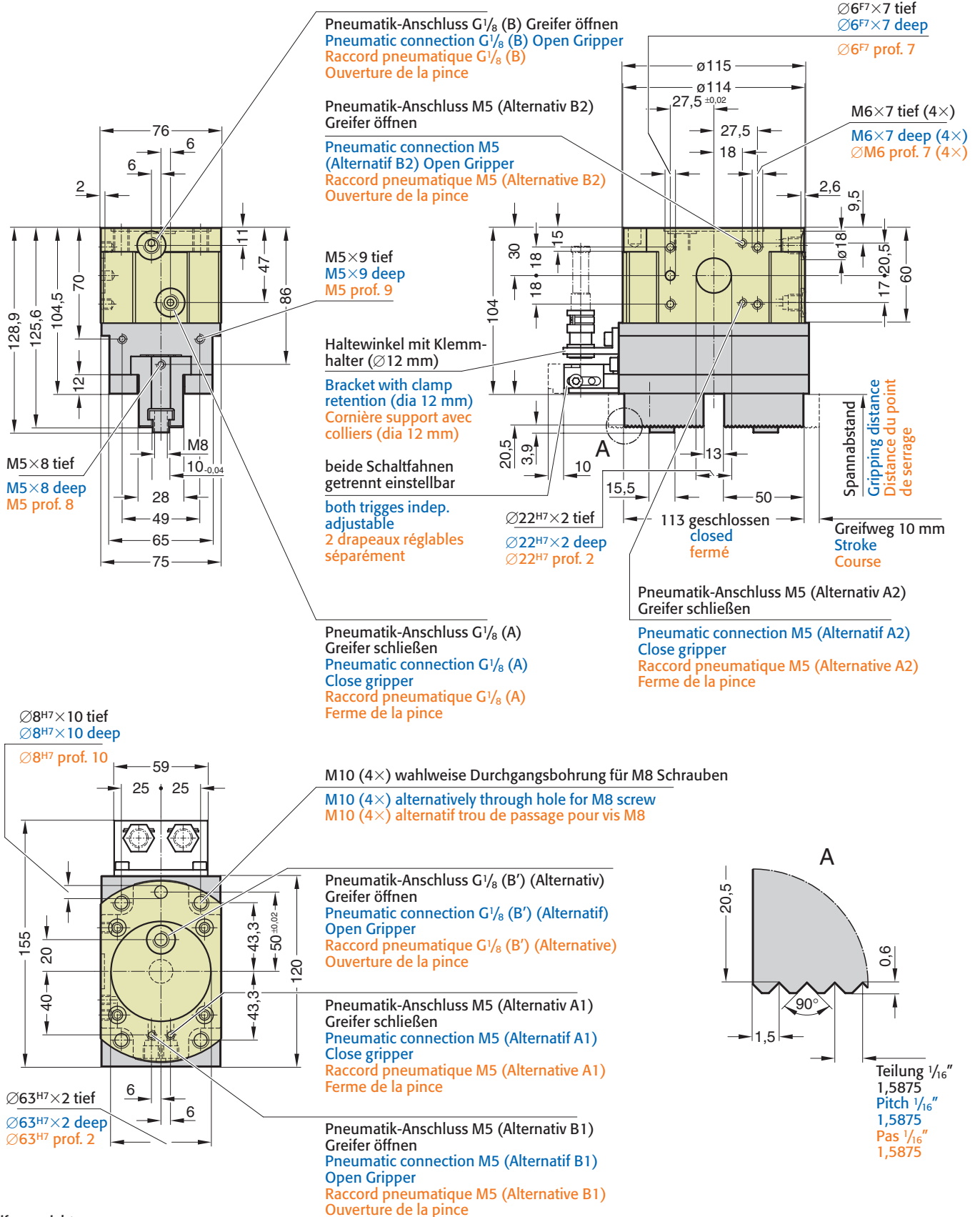
**2-Finger-Greifer, Parallelbewegung**  
**2 finger gripper parallel movement**  
**Pince à 2 doigts à mouvement parallèle**

**53.81.4. 010. 01**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.4.1010.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.4.1010.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



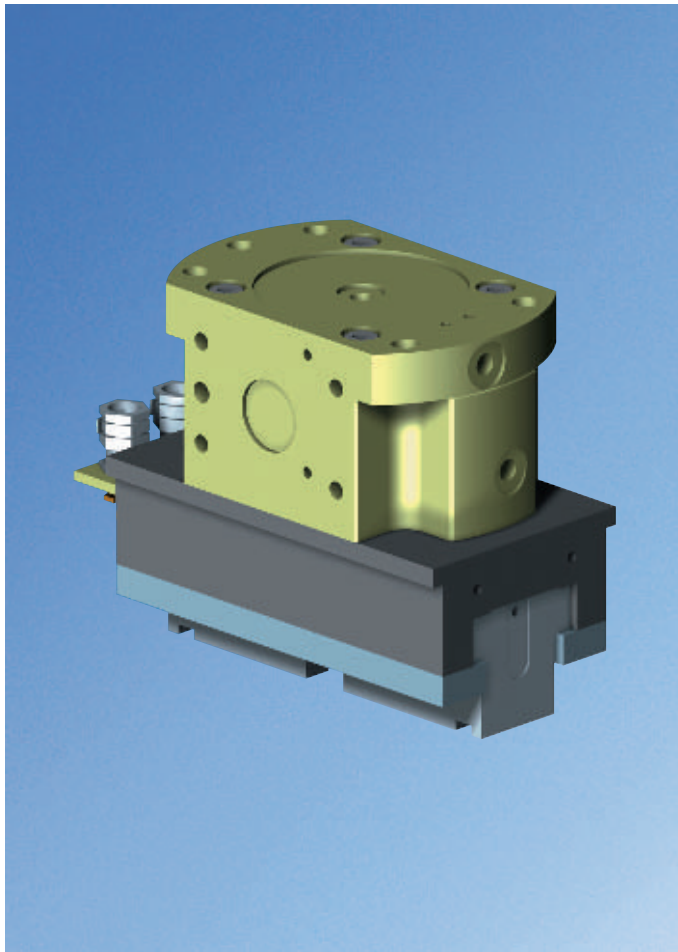
Greifergewicht  
**Weight of unit**  
**Poids de la pince**

3,3 kg

2-178262002.1

# 53.81.5. 016. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
 2 finger gripper parallel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



## Transportlast

im Formschluss bis 33 kg  
 im Kraftschluss bis 15,6 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

## Load capacities

with positive form-lock: up to 33 kg  
 with force-dependent grip: up to 15,6 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

## Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 33 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 15,6 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

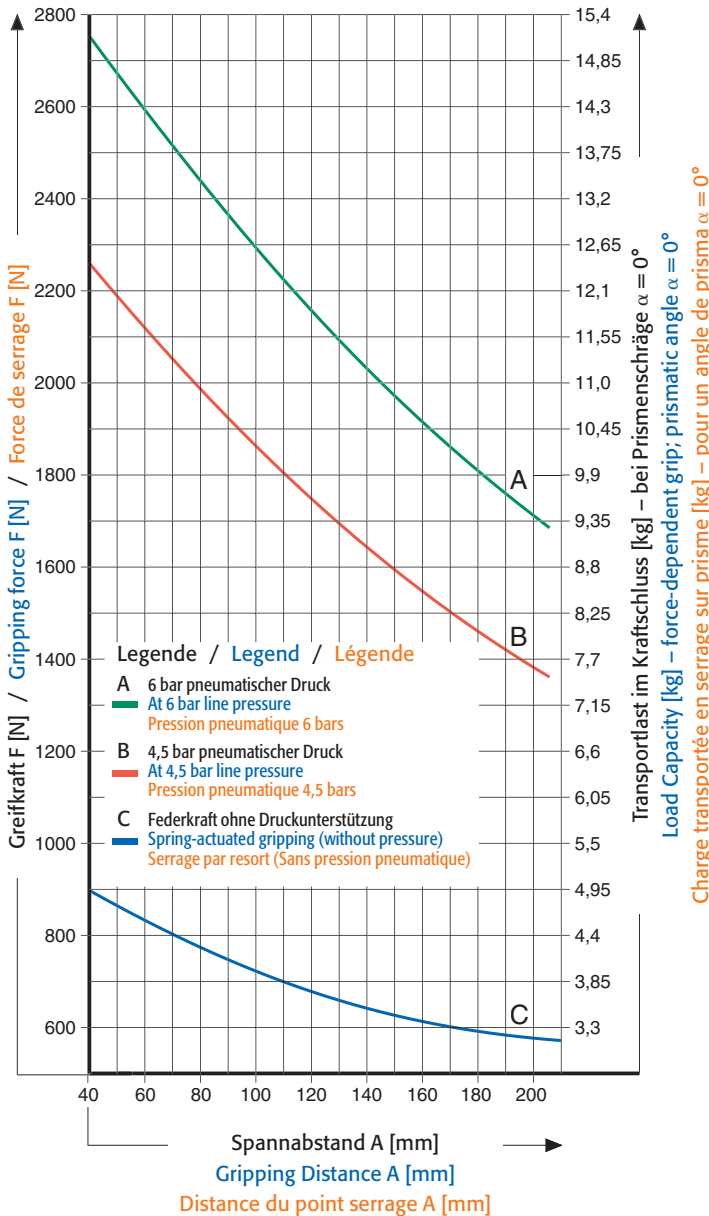
## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		16 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		47,90 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		52,81 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		16 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

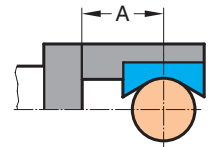
2-17827-002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen  
 in Prismen erhöht sich die mögliche  
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht  
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction  
 (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers  
 will increase the load capacity in accordance  
 with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity  
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

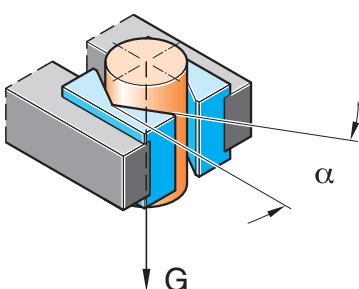
Coefficient de frottement  
 des mors de serrage  
 de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le  
 charge transportée autorisée s'élève à:

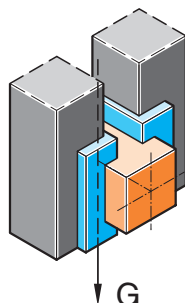
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge  
 transportée autorisée.

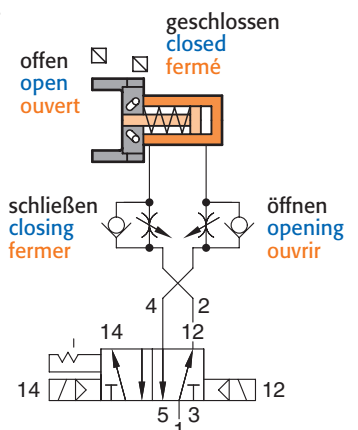
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement  
 pneumatique





# 53.81.5.016.01

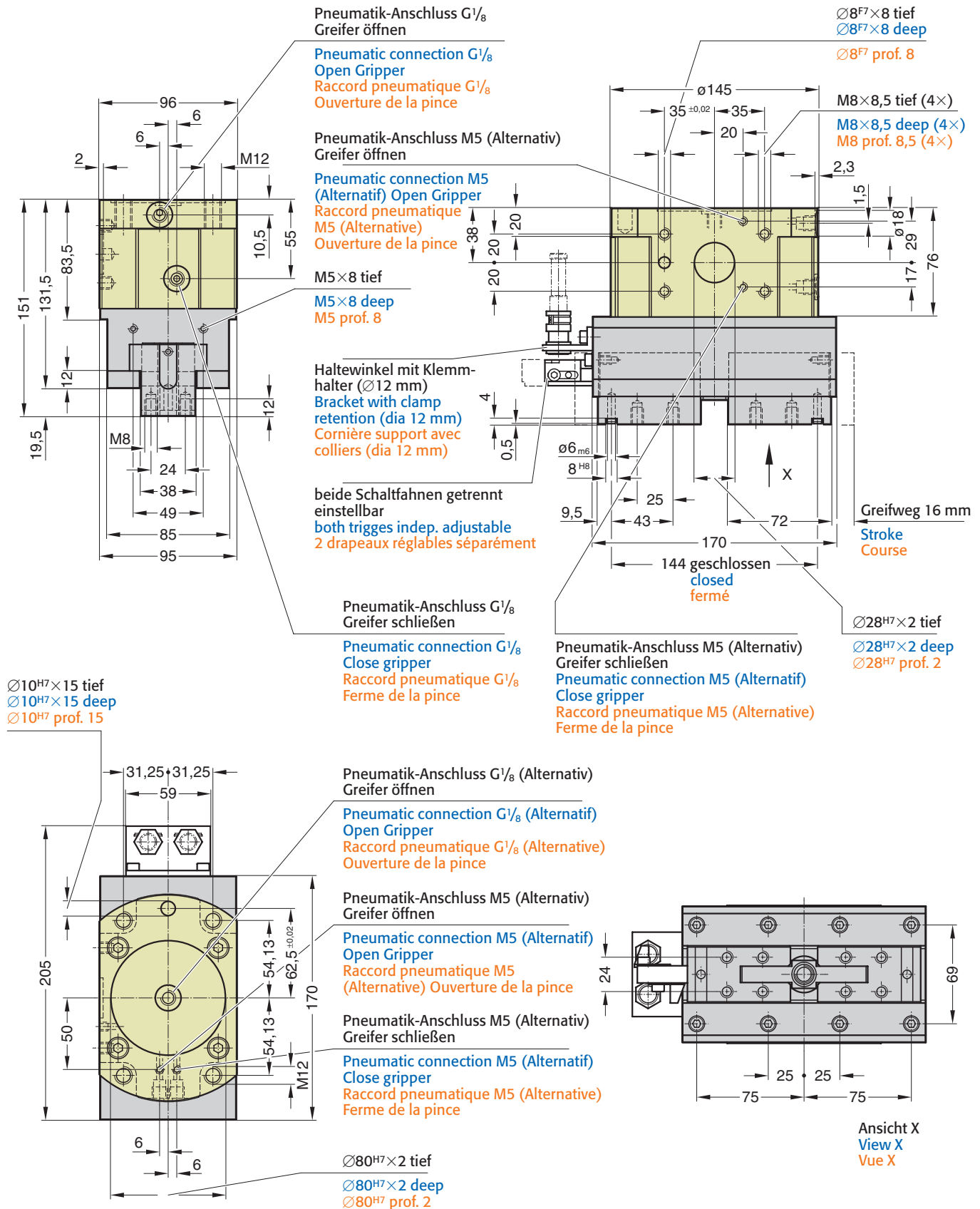
## 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.5.3016.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.5.3016.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

6,9 kg



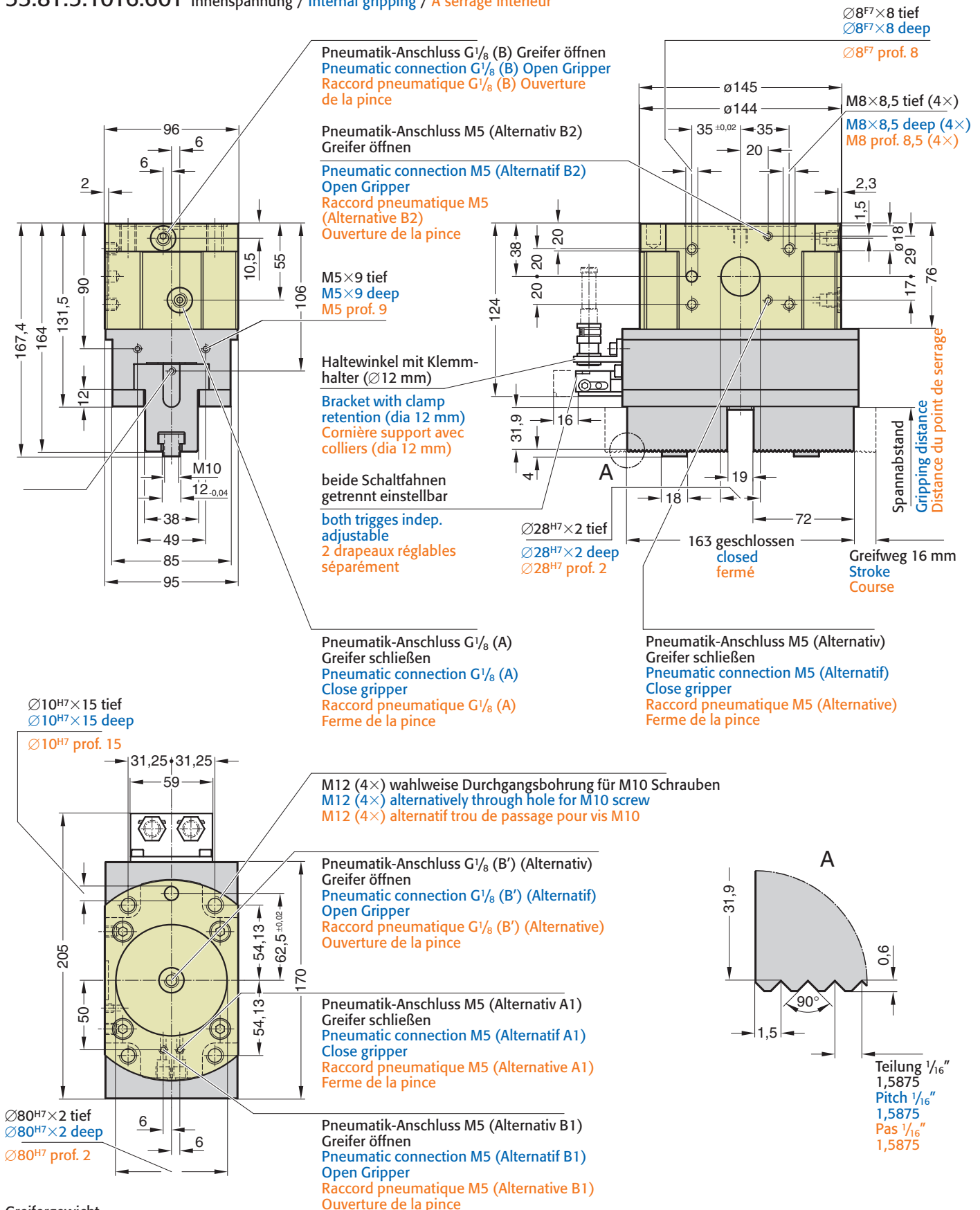
**2-Finger-Greifer, Parallelbewegung**  
**2 finger gripper parallel movement**  
**Pince à 2 doigts à mouvement parallèle**

**53.81.5. 016. 01**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.5.1016.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.5.1016.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur

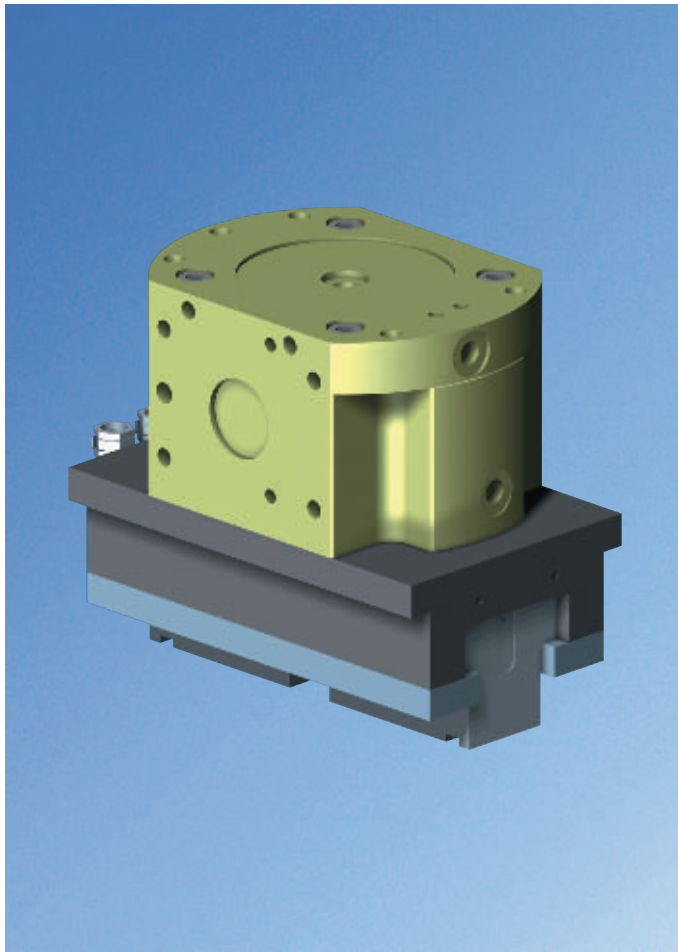


Greifergewicht  
**Weight of unit**  
**Poids de la pince** 7,0 kg

2-17830/2002.1

# 53.81.6. 020. 01

2-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
 2 finger gripper parallel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



### Transportlast

im Formschluss bis 56 kg  
 im Kraftschluss bis 27,8 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

### Load capacities

with positive form-lock: up to 56 kg  
 with force-dependent grip: up to 27,8 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

### Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 56 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 27,8 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

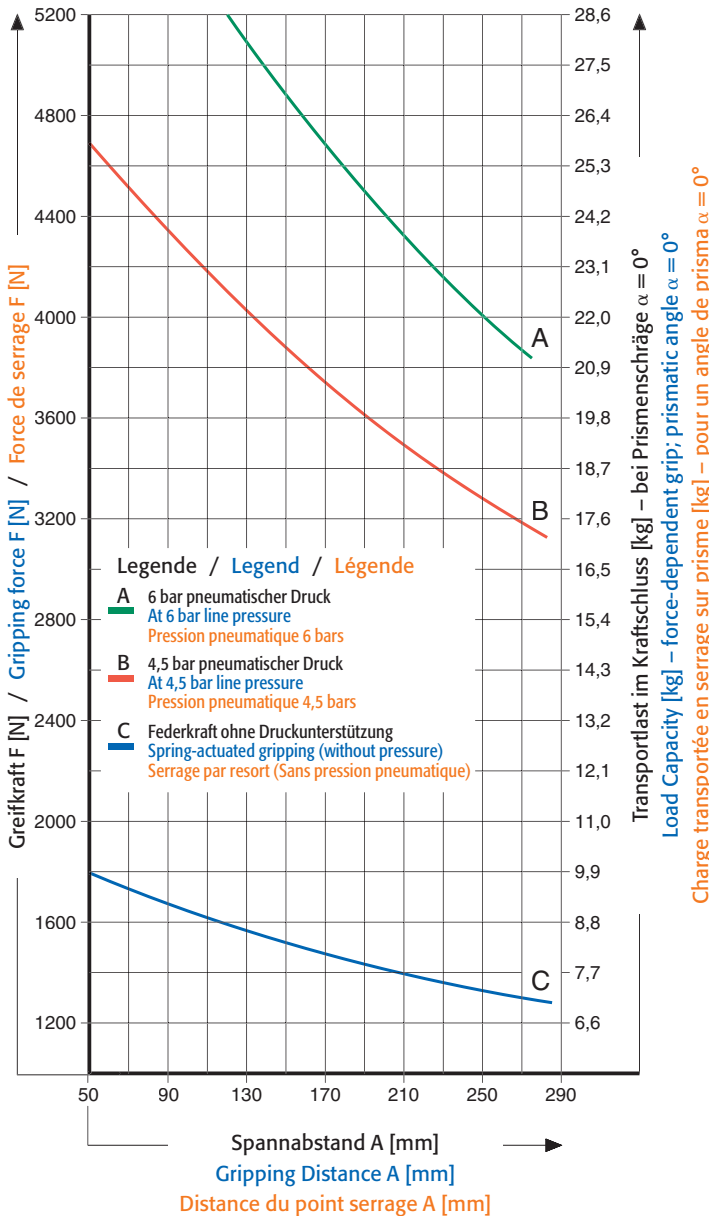
## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		20 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		102,29 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		109,36 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		20 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

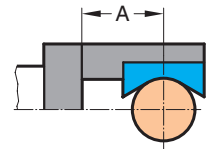
2-17831-002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{COS } \alpha}{\text{COS } \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction = 0,1  
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{COS } \alpha}{\text{COS } \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypotheses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

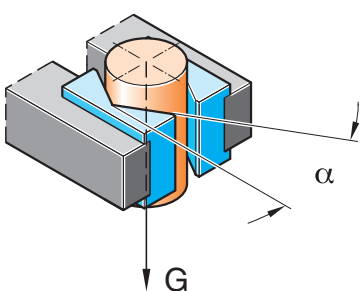
Coefficient of friction des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

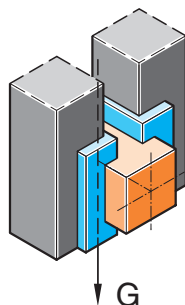
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{COS } \alpha}{\text{COS } \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

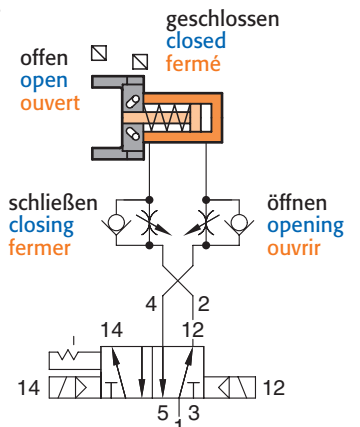
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique



# 53.81.6. 020. 01

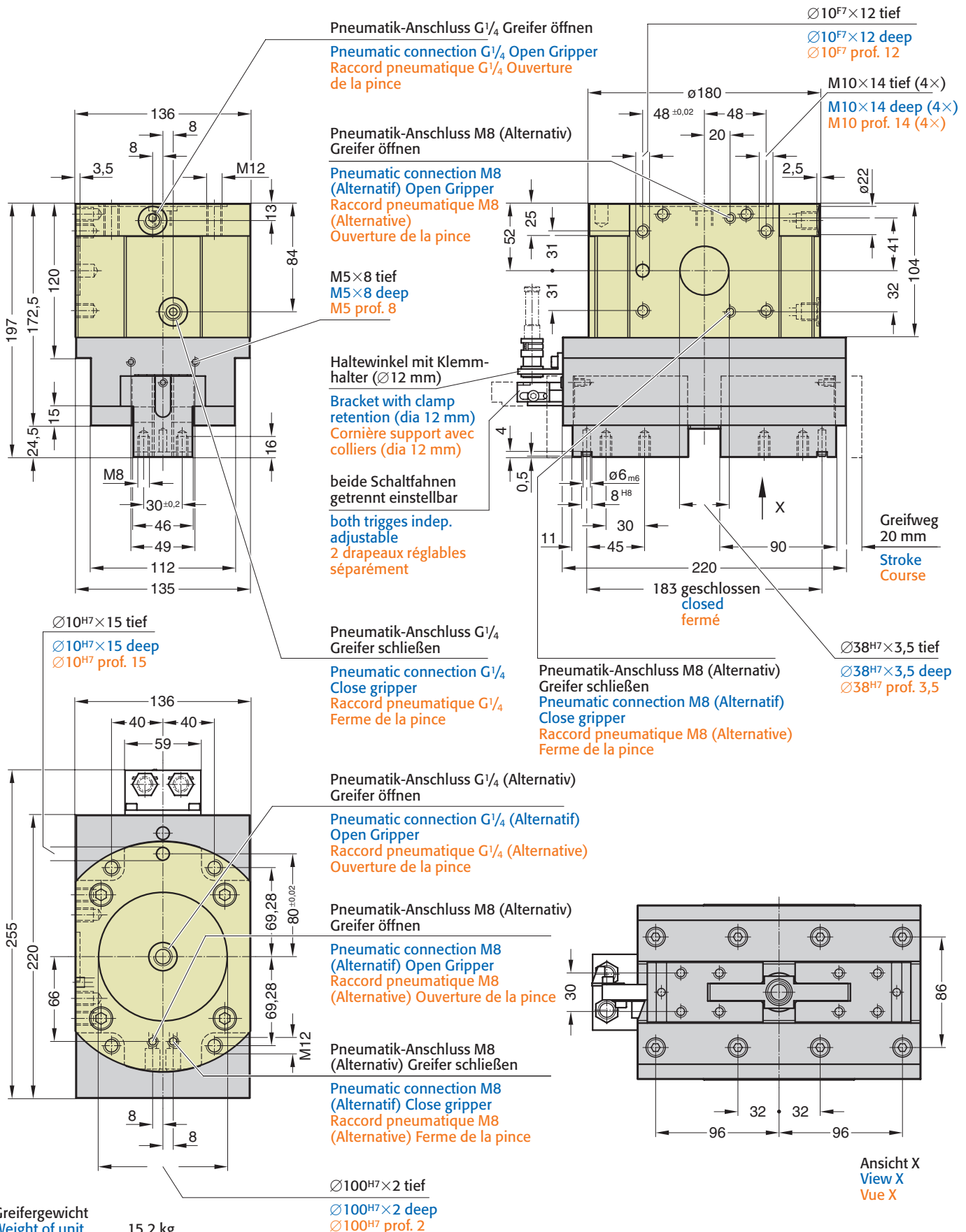
## 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung 2 finger gripper parallel movement Pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.6.3020.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.6.3020.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

15,2 kg



# 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## 2 finger gripper parallel movement

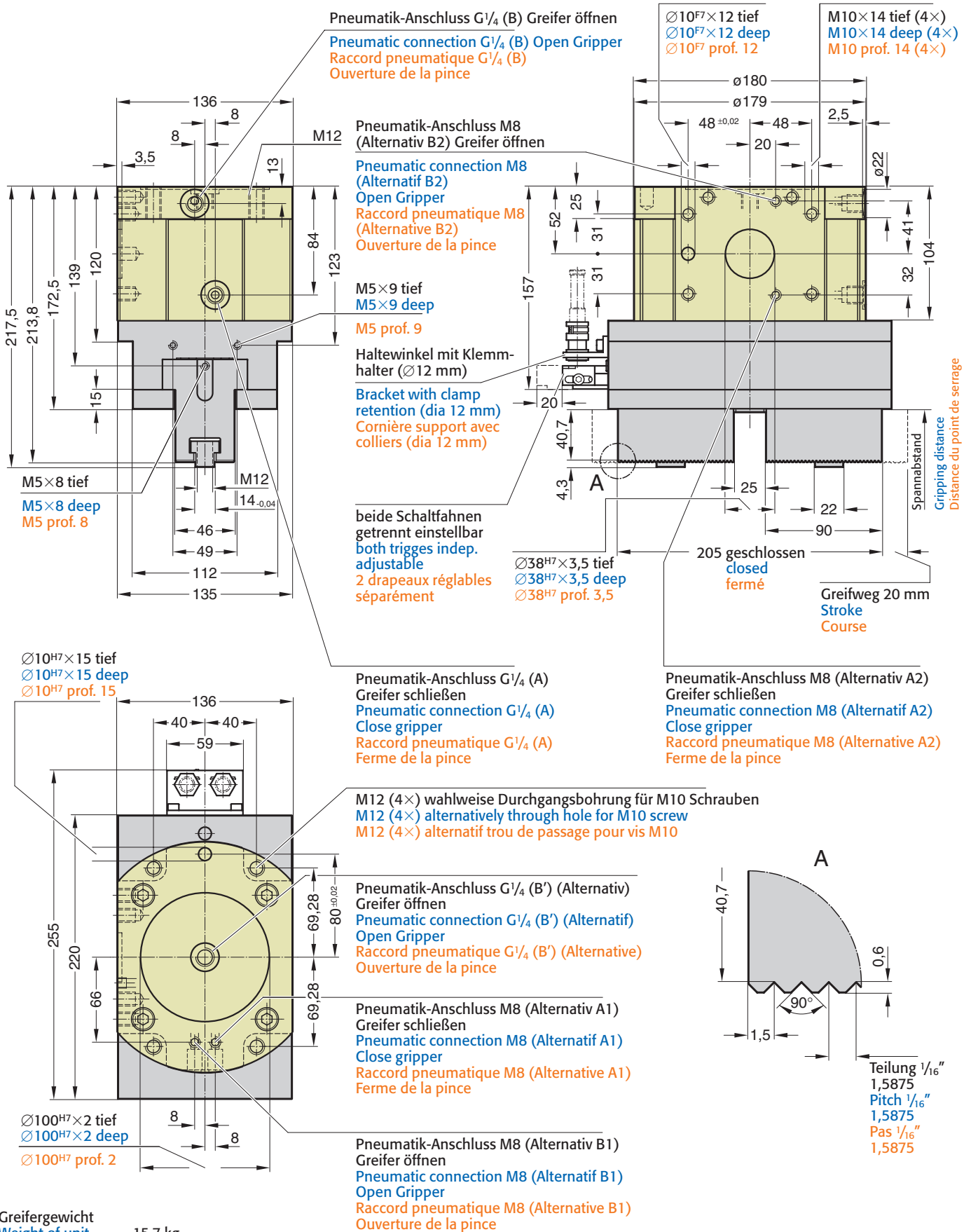
### Pince à 2 doigts à mouvement parallèle

# 53.81.6.020.01

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.6.1020.501 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.6.1020.601 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



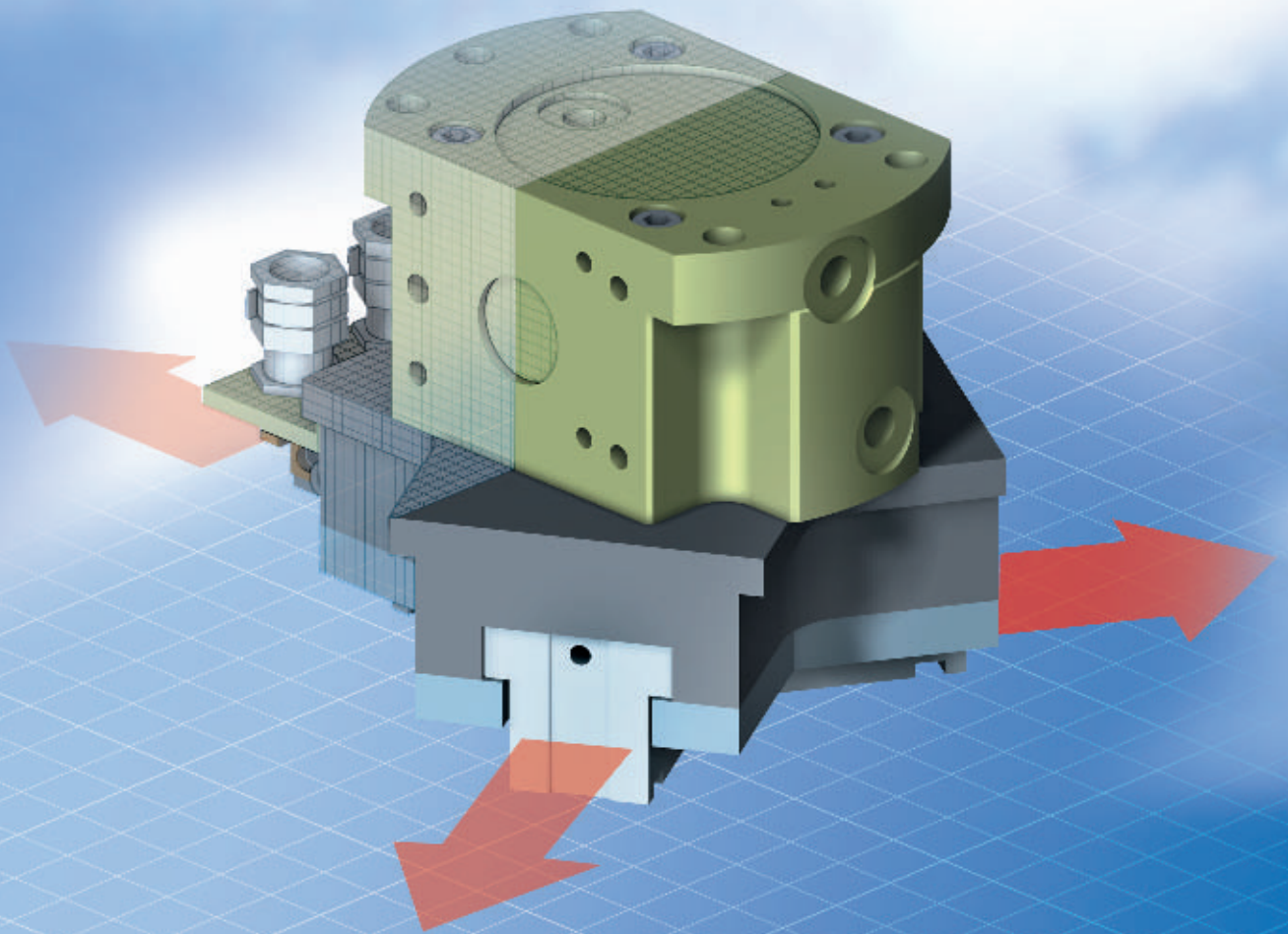
Greifergewicht  
**Weight of unit** 15,7 kg  
**Poids de la pince**



## 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

+ + 3 finger gripper parallel movement

+ + Pince à 3 doigts à mouvement parallèle









## Technische Beschreibung

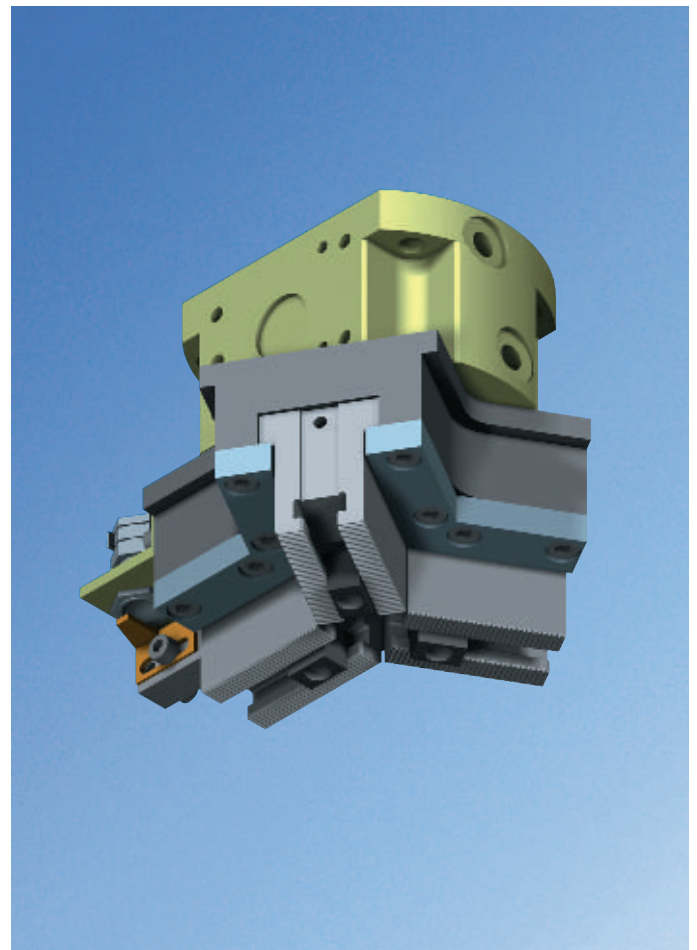
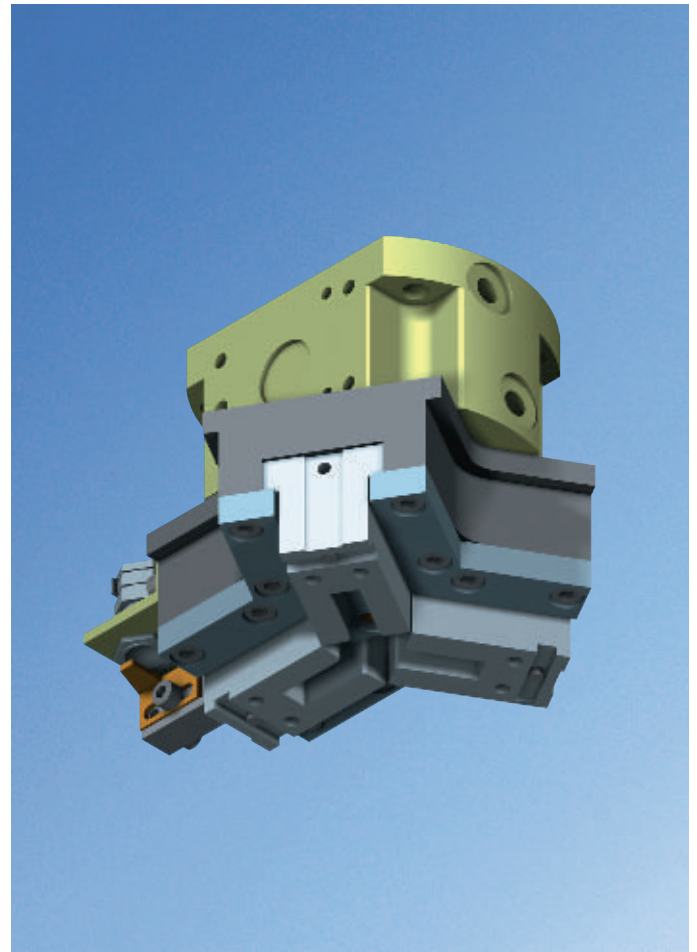
- Kolbengehäuse aus hochfestem Aluminium
- Erweiterter DIN / ISO Flansch zur direkten Montage an Roboter, Portalroboter und Handhabungsgeräte
- Seitliche Befestigungsmöglichkeit am Gehäuse
- Möglichkeit der Lagefixierung über Zentrierung und seitlicher Stiftbohrung
- In Spannrichtung federunterstützter Kolben
- Kulisse aus Stahl zum Umsetzen der Kolben- in die parallele Fingerbewegung
- Führungsgehäuse für die Backen aus hartcoatiertem Aluminium mit aufgesetzten gehärteten Führungsleisten
- Backen zur Fingermontage aus Stahl wahlweise mit Quernut oder Verzahnung
- Nocken zur Lageerkennung der Backen
- Halter für 2 Näherungsschalter (Ø 12 mm)
- Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlosen Anschluss
- Ausgelegt für wartungsarmen Betrieb
- Einfache Nachschmiermöglichkeit

## Technical description

- Piston housing of high-strength aluminium
- Extended DIN / ISO flange for direct assembly on robots, gantry robots and handling equipment
- Lateral attachment option on housing
- Possibility of position fixing using centering ring and lateral pin hole
- Spring-assisted piston in clamping direction
- Steel link for converting the piston movement into the parallel finger movement
- Guide housing for the jaws of hard-coated aluminium with attached hardened guide strips
- Jaws for finger assembly of steel, optionally with transverse groove or toothing
- Cams for recognising the position of the jaws
- Holder for 2 proximity switches (dia. 12 mm)
- Air connections for size 3 and above also for hoseless connection
- Designed for low-maintenance operation
- Simple relubrication capability

## Description technique

- Corps de piston en aluminium à haute résistance
- Bride DIN / ISO élargie pour le montage direct sur robot, robot – portique et manipulateur
- Possibilité de fixation latérale sur le corps
- Possibilité de fixation avec anneau de centrage et latéralement avec tron de goupille
- Piston avec ressort dans le sens du serrage
- Coulisse en acier pour transformer le mouvement du piston en mouvement parallèle des doigts
- Guide de guidage pour mâchoires en aluminium à revêtement trempé portant des rails de guidage trempés
- Mâchoires pour le montage des doigts, en acier, au choix avec rainure transversale ou denture
- Ergot pour identification de la position des mâchoires
- Support pour 2 détecteurs capacitifs (Ø 12 mm)
- Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour raccord sans tuyau également
- Conception pour fonctionnement avec faible maintenance
- Facilité de regraissage



53.81.2. 006. 31

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
 3 finger gripper parallel movement  
 Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



### Transportlast

im Formschluss bis 5 kg  
 im Kraftschluss bis 2,3 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere  
 Transportlasten auf Anfrage!

### Load capacities

with positive form-lock: up to 5 kg  
 with force-dependent grip: up to 2,3 kg  
 Higher capacities, also for other  
 load conditions, on request!

### Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 5 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 2,3 kg  
 Pour d'autres conditions et des  
 charges plus élevées sur demande !

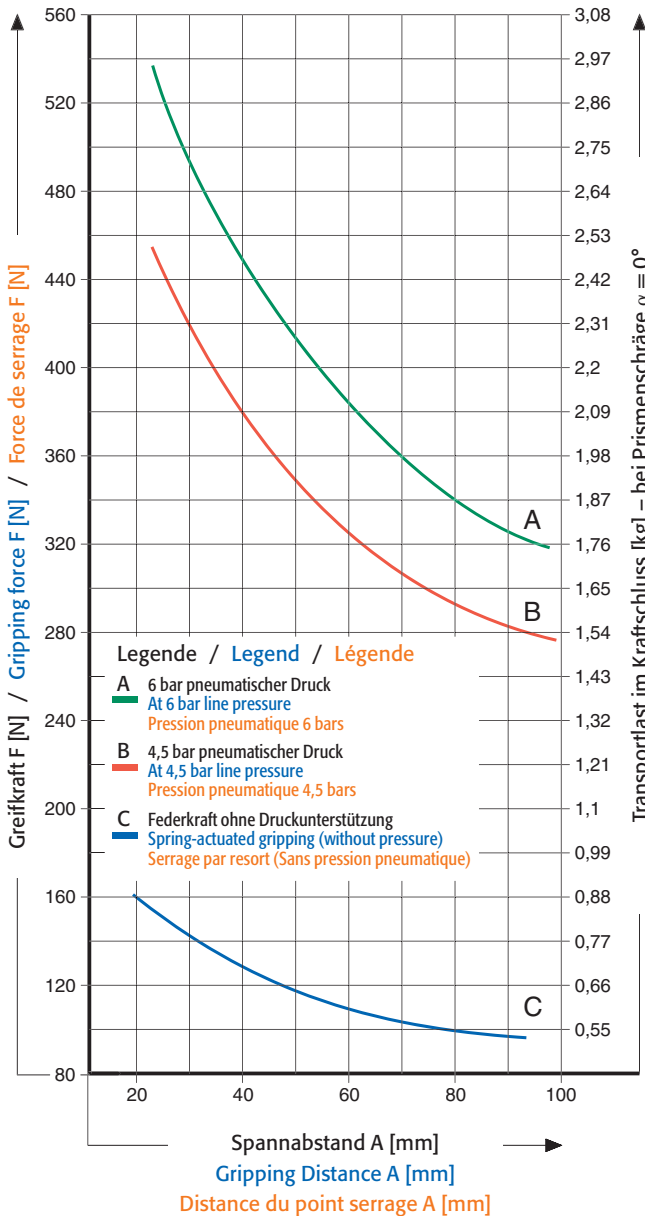
## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		6 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-hold	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		8,64 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		10,18 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		6 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

2-17837-2002-1

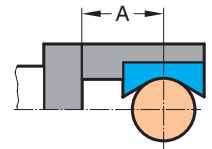


Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Transportlast im Kraftschluss [kg] – bei Prismenschräge  $\alpha = 0^\circ$   
 Load Capacity [kg] – force-dependent grip; prismatic angle  $\alpha = 0^\circ$   
 Charge transportée en serrage sur prisme [kg] – pour un angle de prisma  $\alpha = 0^\circ$

Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction = 0,1  
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

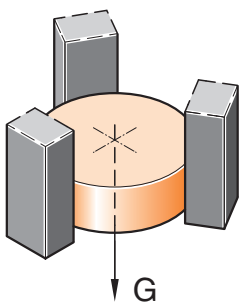
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

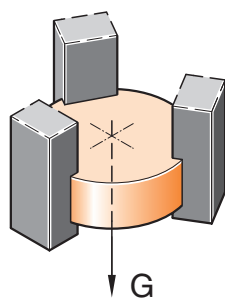
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

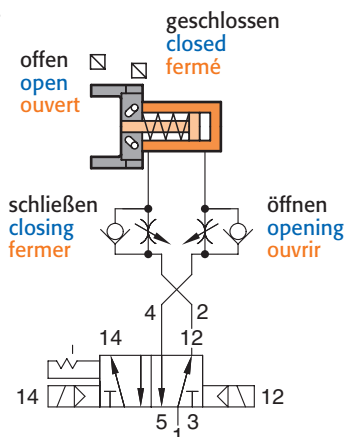
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique



# 53.81.2.006.31

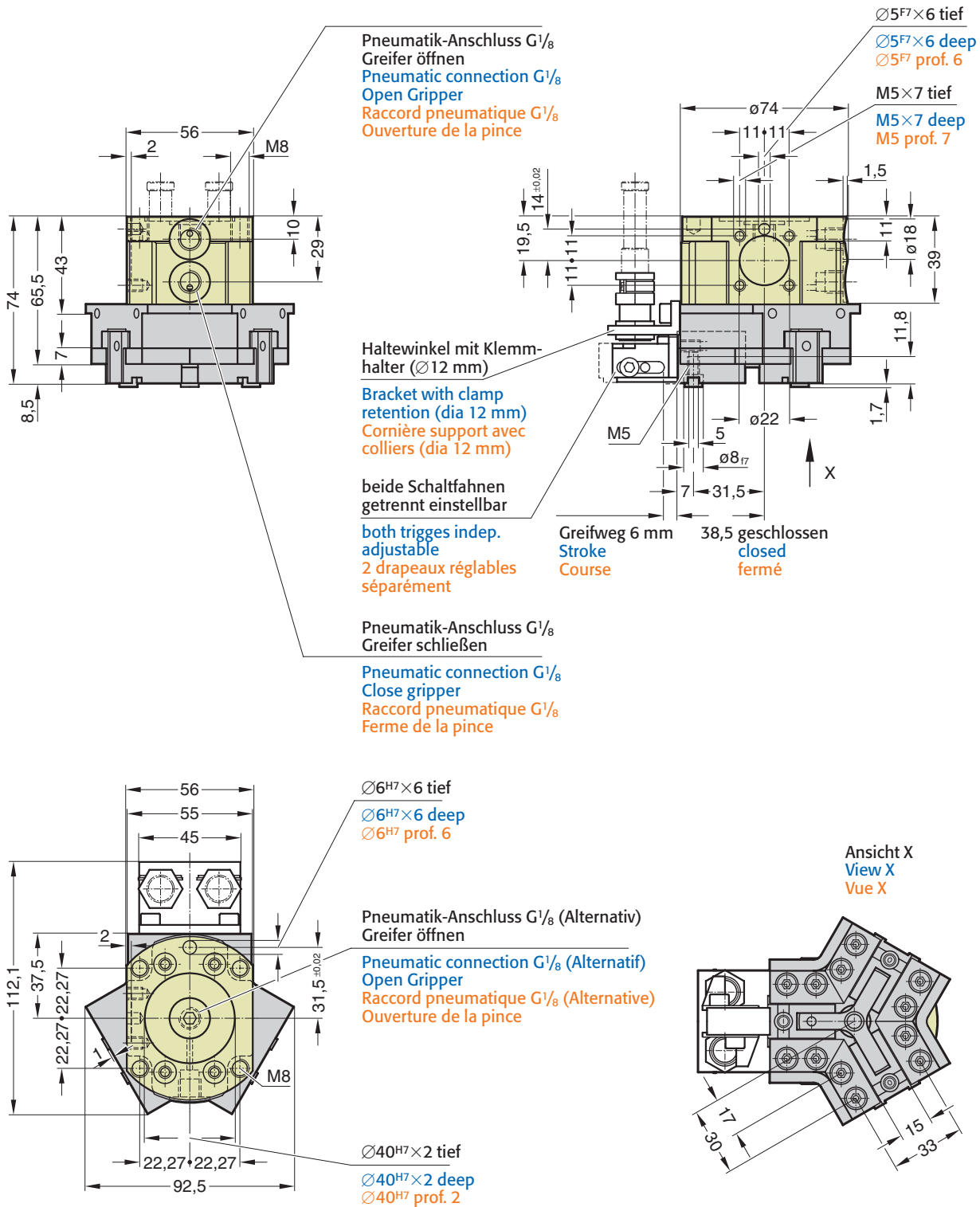
## 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.2.3006.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.2.3006.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

1,1 kg



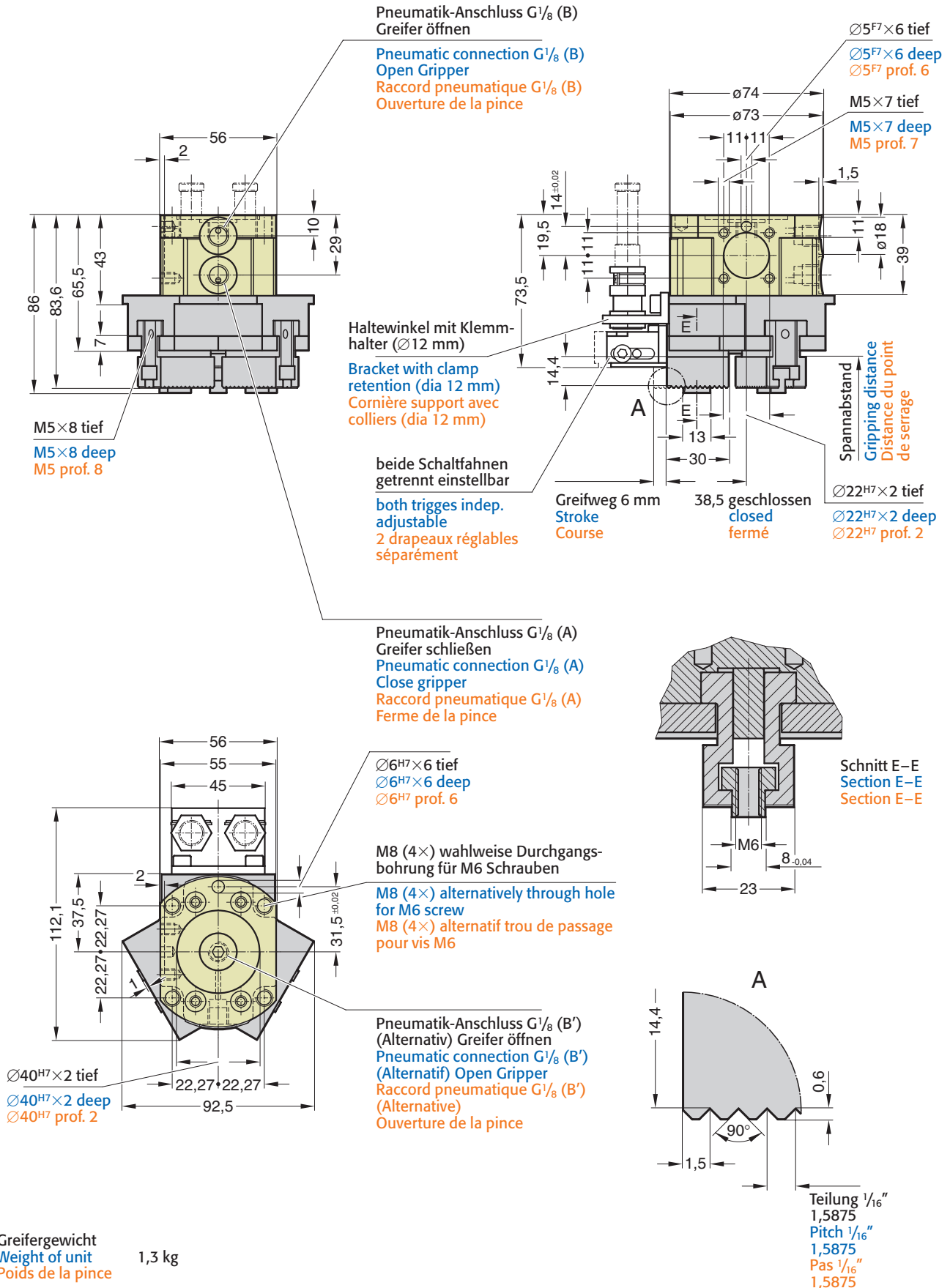
**3-Finger-Greifer, Parallelbewegung**  
**3 finger gripper parallel movement**  
**Pince à 3 doigts à mouvement parallèle**

**53.81.2. 006. 31**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.2.1006.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.2.1006.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



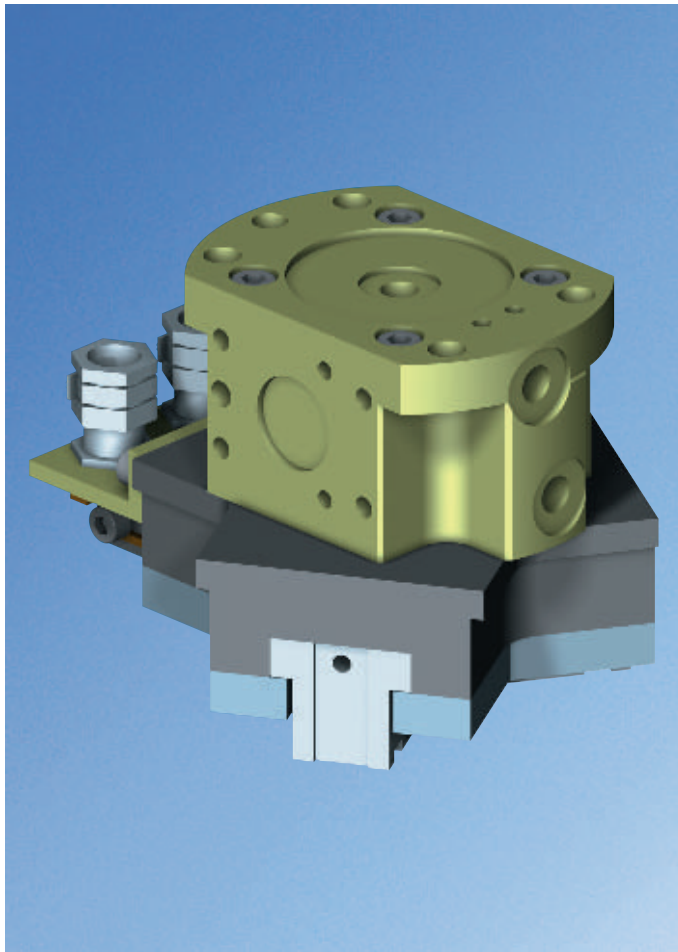
Greifergewicht  
 Weight of unit  
 Poids de la pince

**1,3 kg**

2-17840-2002.2 °

53.81.3. 008. 31

3-Finger-Greifer, Parallelbewegung  
 3 finger gripper parallel movement  
 Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



**Transportlast**

im Formschluss bis 10 kg  
 im Kraftschluss bis 4,6 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

**Load capacities**

with positive form-lock: up to 10 kg  
 with force-dependent grip: up to 4,6 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

**Charge transportée**

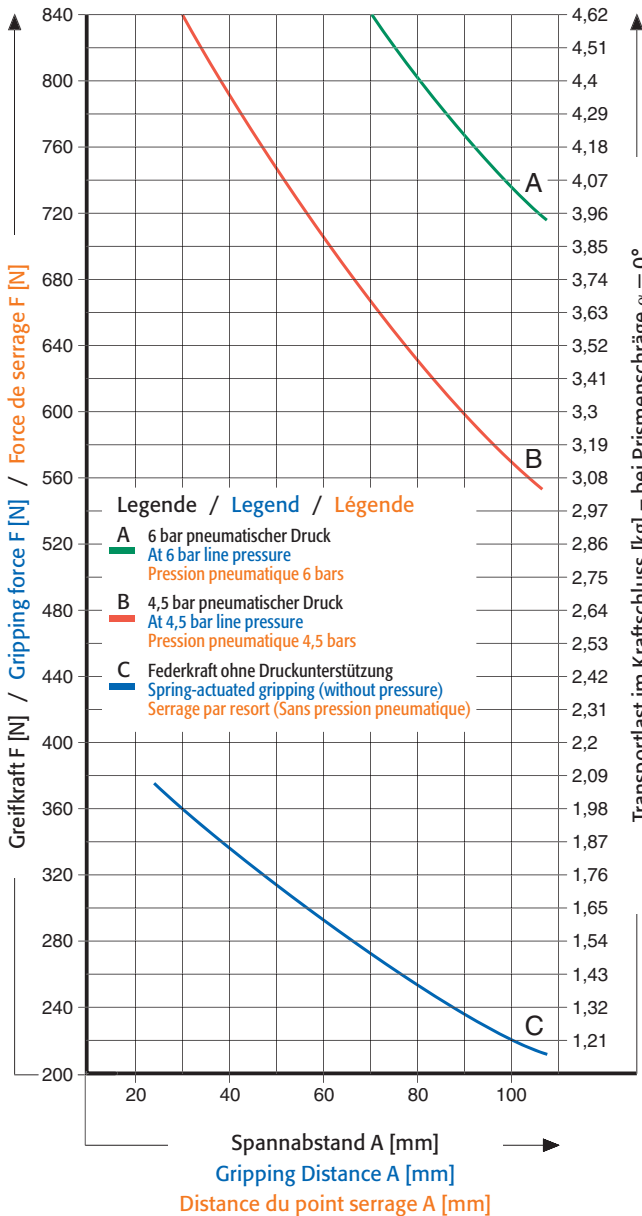
en serrage de forme jusqu'à 10 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 4,6 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		8 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-hold	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		18,10 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		19,63 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		8 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

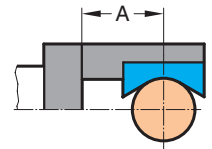


Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Transportlast im Kraftschluss  $\alpha = 0^\circ$  – bei Prismenschräge  $\alpha = 0^\circ$   
 Load Capacity [kg] – force-dependent grip; prismatic angle  $\alpha = 0^\circ$   
 Charge transportée en serrage sur prisme [kg] – pour un angle de prisma  $\alpha = 0^\circ$

Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

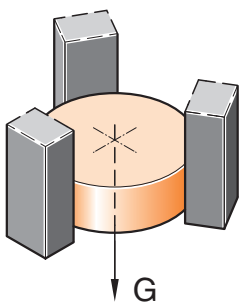
Coefficient of friction des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

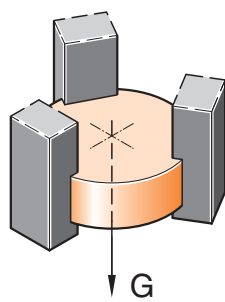
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

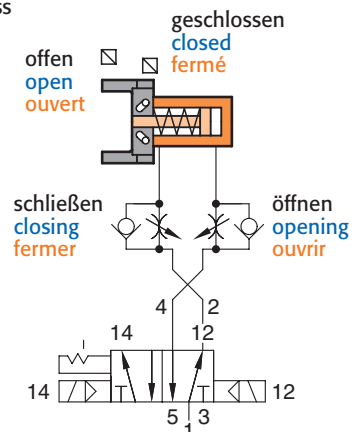
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique





# 53.81.3.008.31

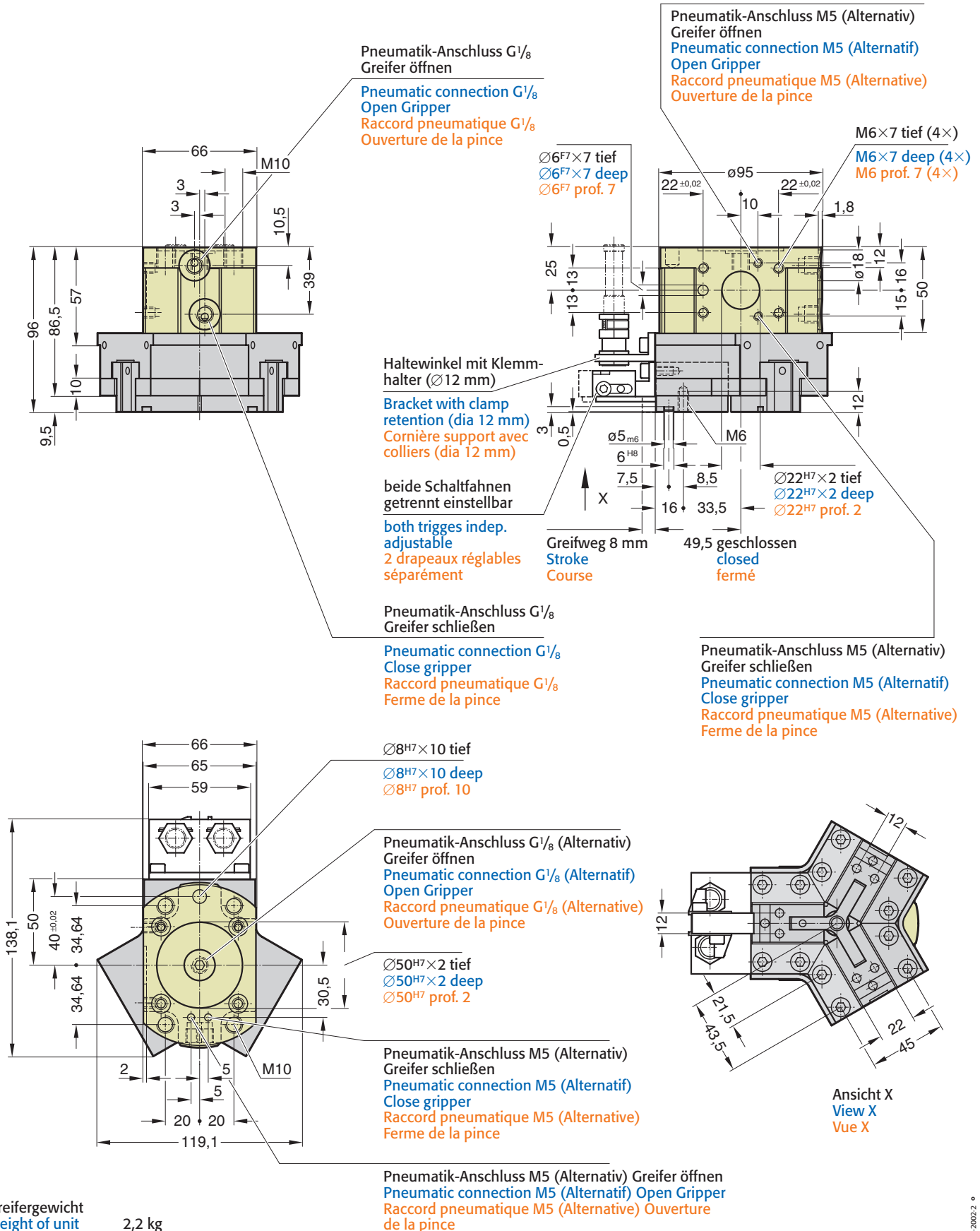
## 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.3.3008.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.3.3008.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur





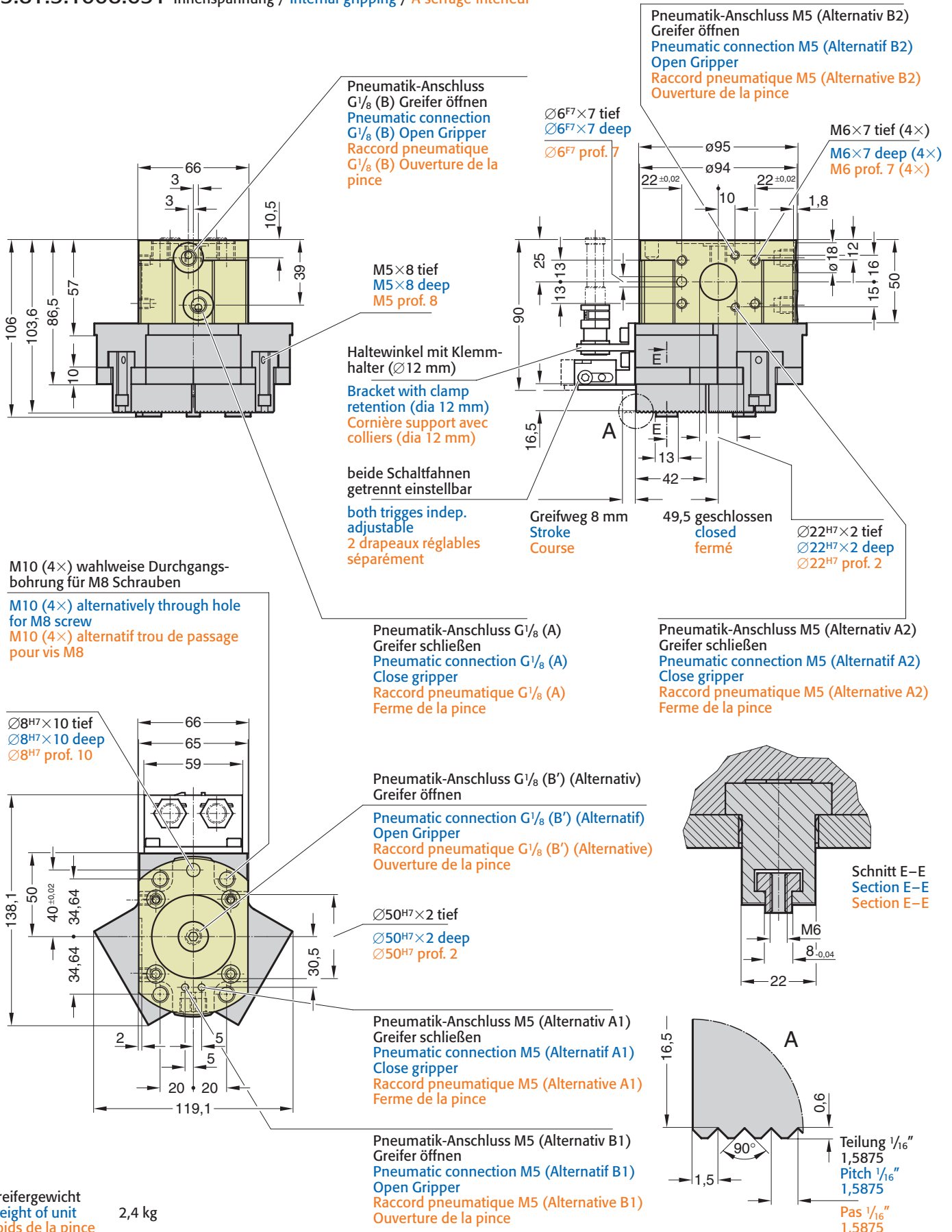
**3-Finger-Greifer, Parallelbewegung**  
**3 finger gripper parallel movement**  
**Pince à 3 doigts à mouvement parallèle**

**53.81.3. 008. 31**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

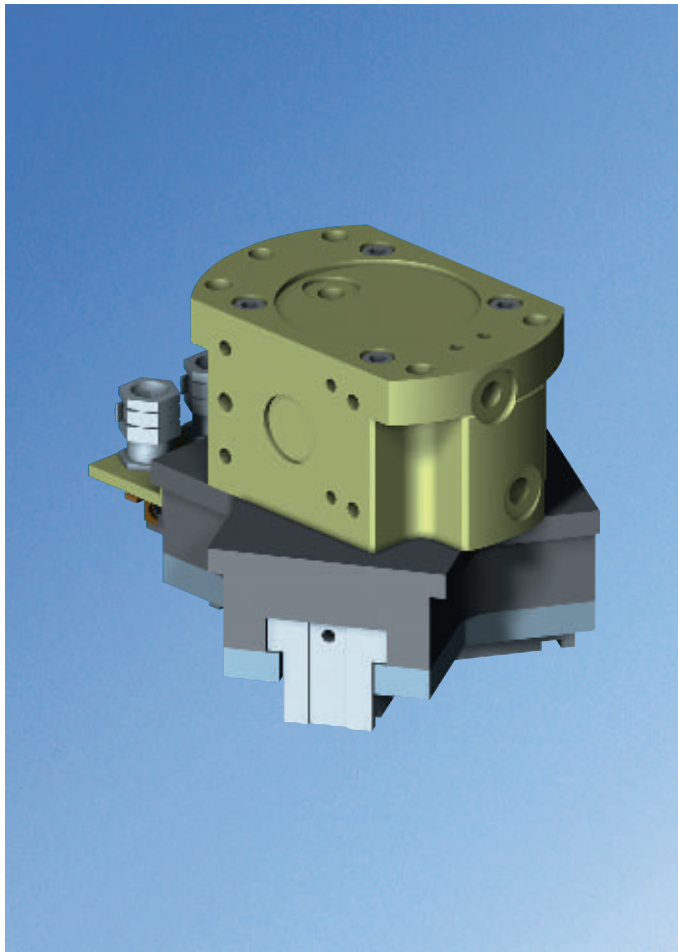
53.81.3.1008.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.3.1008.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



# 53.81.4. 010. 31

## 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



### Transportlast

im Formschluss bis 20 kg  
im Kraftschluss bis 8,5 kg  
Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

### Load capacities

with positive form-lock: up to 20 kg  
with force-dependent grip: up to 8,5 kg  
Higher capacities, also for other load conditions, on request!

### Charge transportée

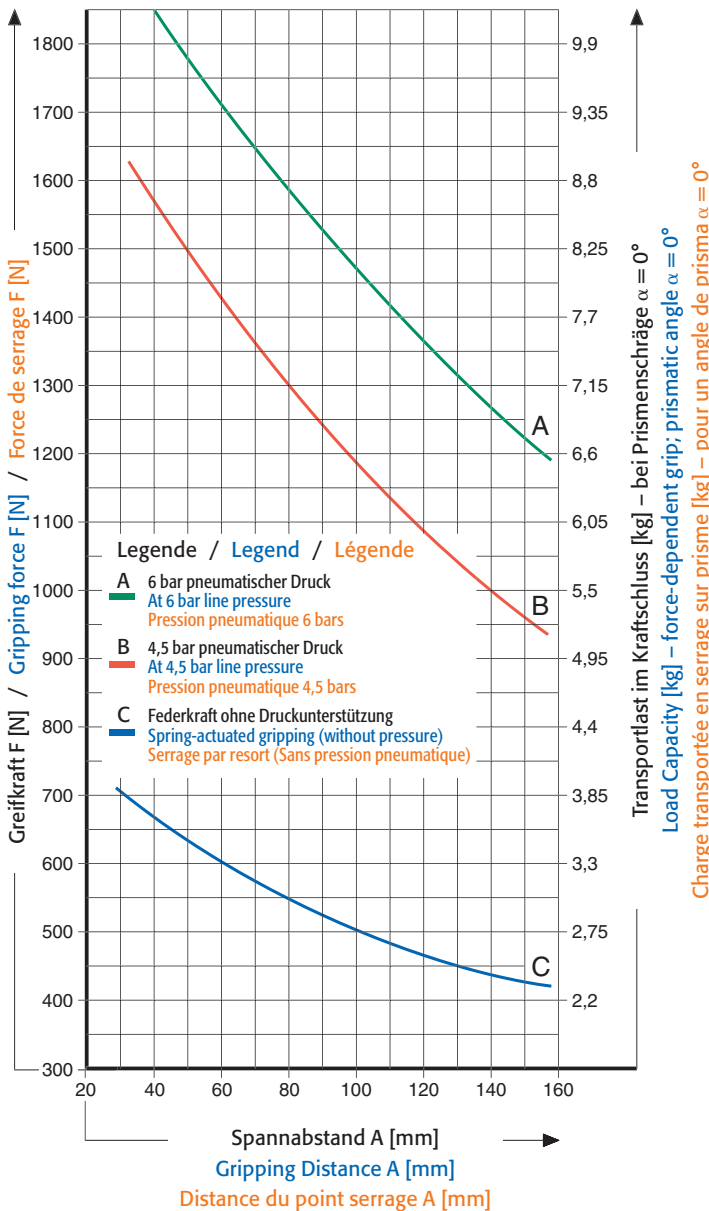
en serrage de forme jusqu'à 20 kg  
en serrage par adhérence jusqu'à 8,5 kg  
Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

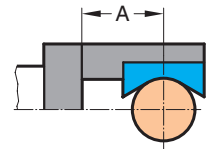
Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		10 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		31,67 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		34,21 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		10 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gipping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

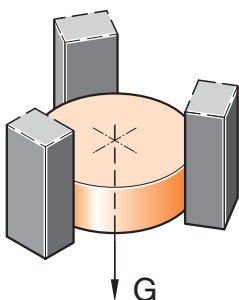
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

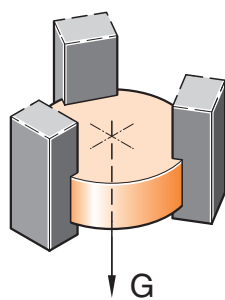
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

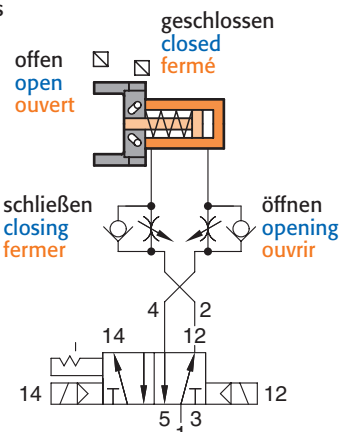
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique



# 53.81.4.010.031

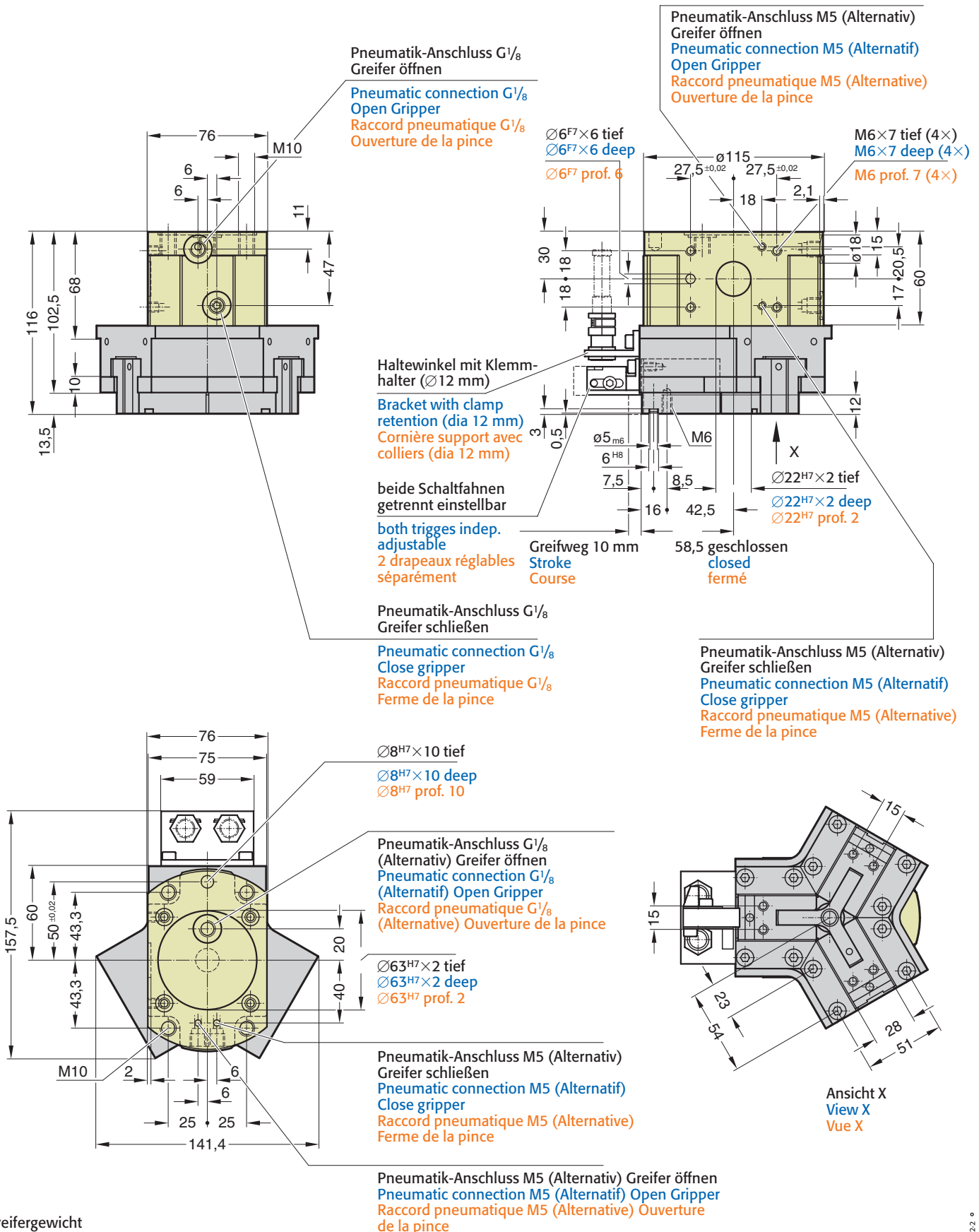
## 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.4.3010.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.4.3010.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

3,7 kg



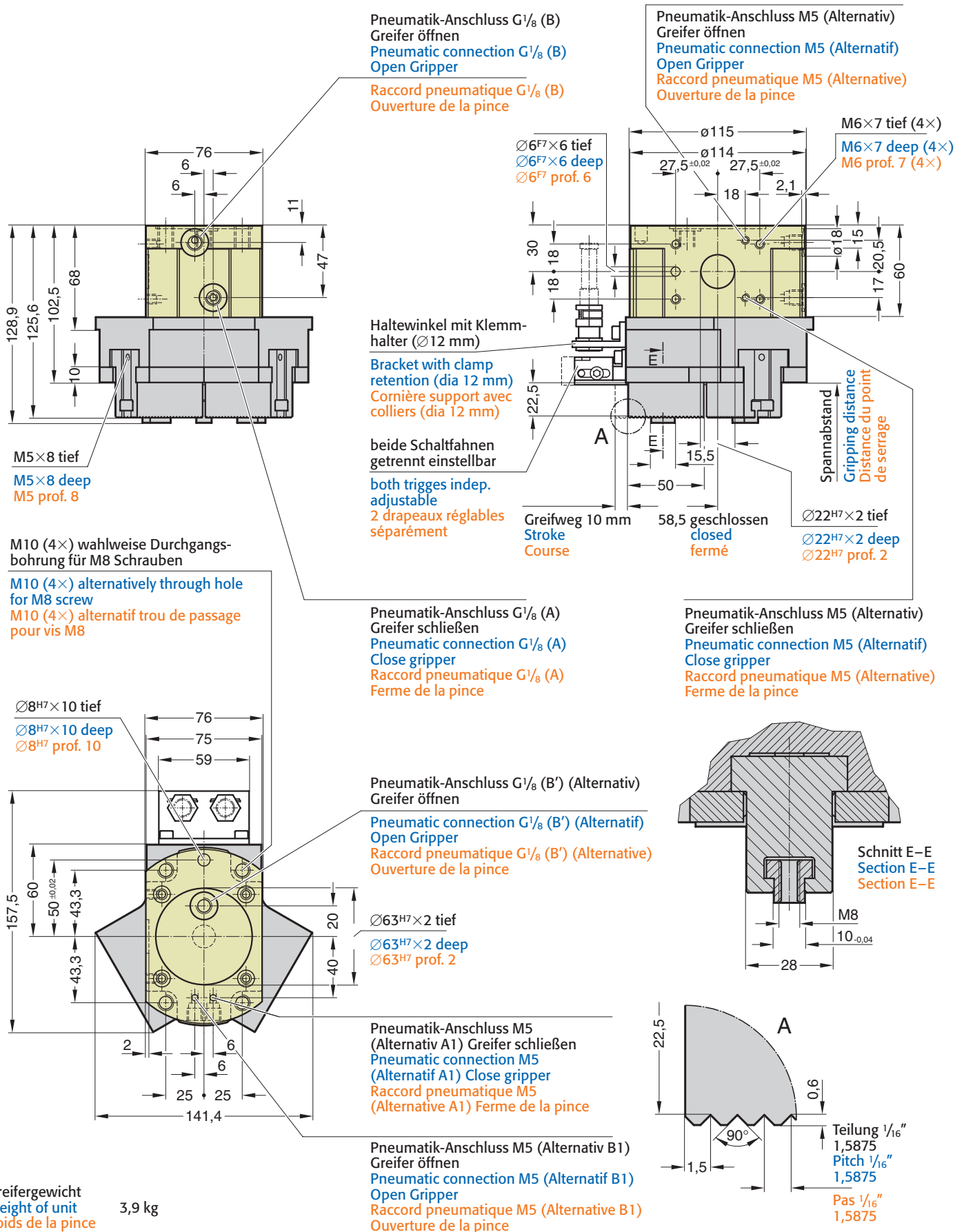
**3-Finger-Greifer, Parallelbewegung**  
**3 finger gripper parallel movement**  
**Pince à 3 doigts à mouvement parallèle**

**53.81.4.010.31**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.4.1010.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.4.1010.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



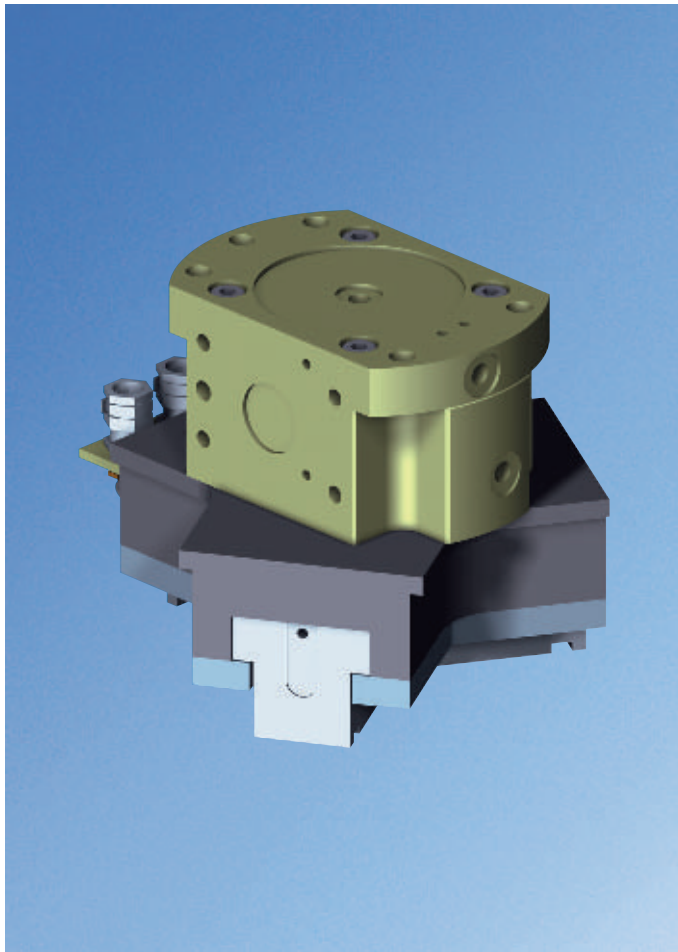
Greifergewicht  
 Weight of unit  
 Poids de la pince

**3,9 kg**

2-17848-2002.1

# 53.81.5. 016. 31

## 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



### Transportlast

im Formschluss bis 33 kg  
im Kraftschluss bis 15,6 kg  
Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

### Load capacities

with positive form-lock: up to 33 kg  
with force-dependent grip: up to 15,6 kg  
Higher capacities, also for other load conditions, on request!

### Charge transportée

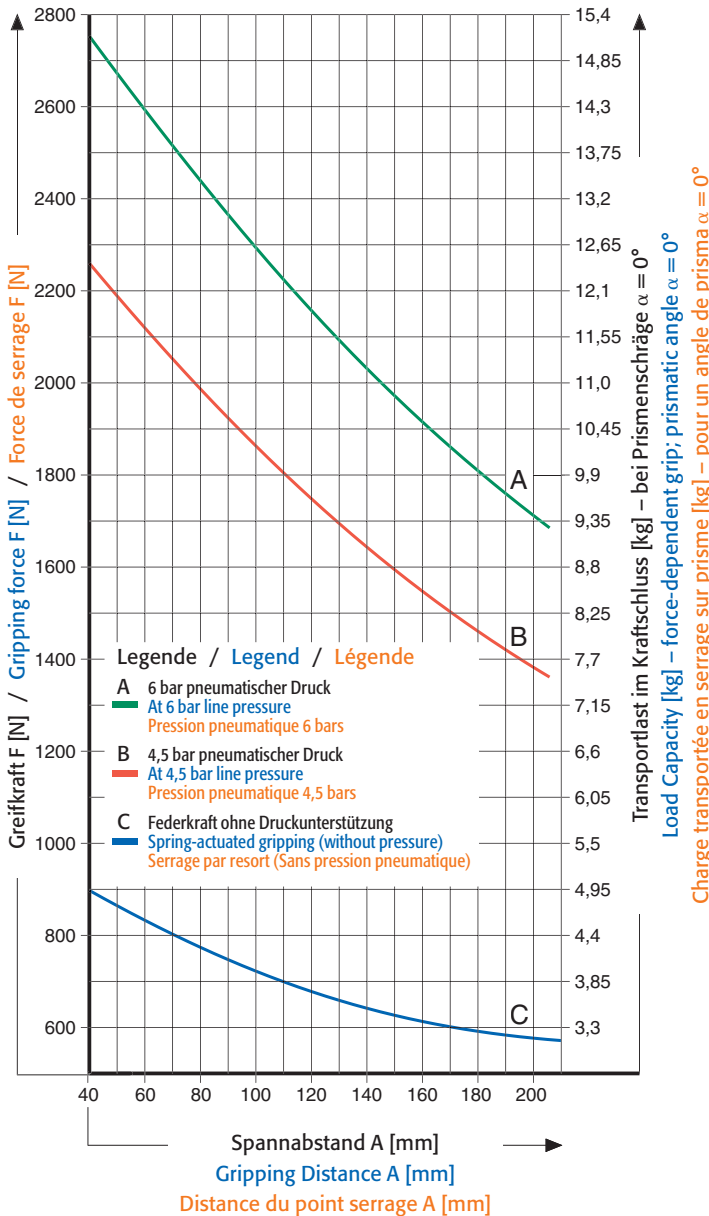
en serrage de forme jusqu'à 33 kg  
en serrage par adhérence jusqu'à 15,6 kg  
Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

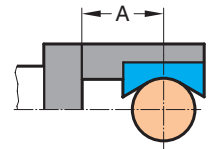
Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		16 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		47,90 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		52,81 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		16 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

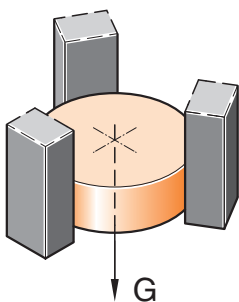
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

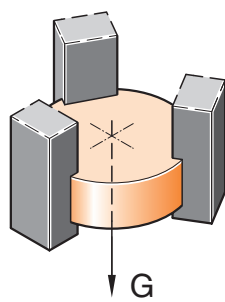
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

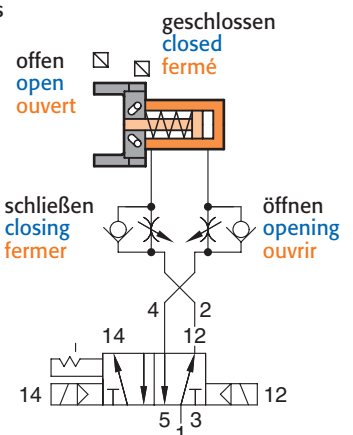
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique





# 53.81.5.016.31

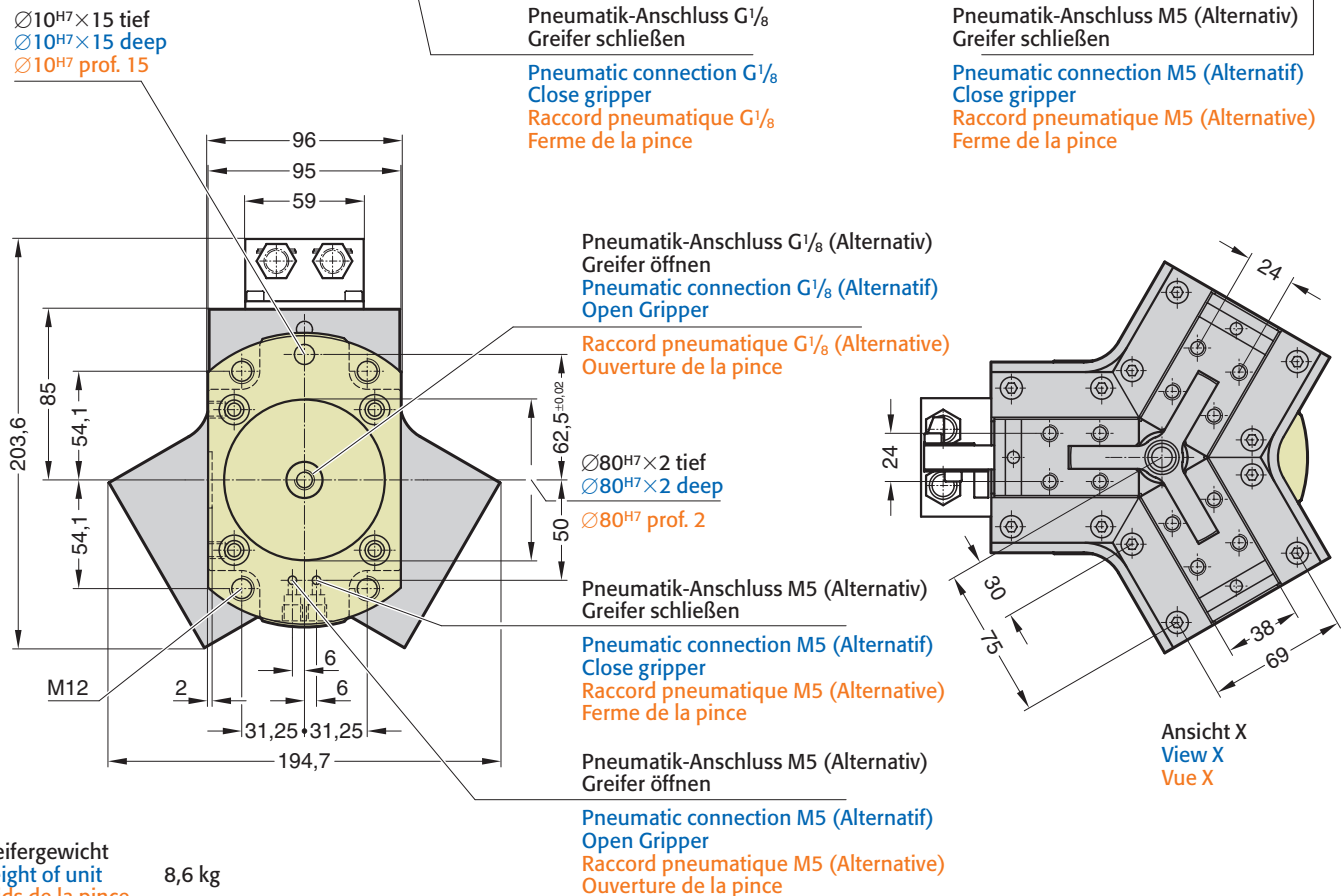
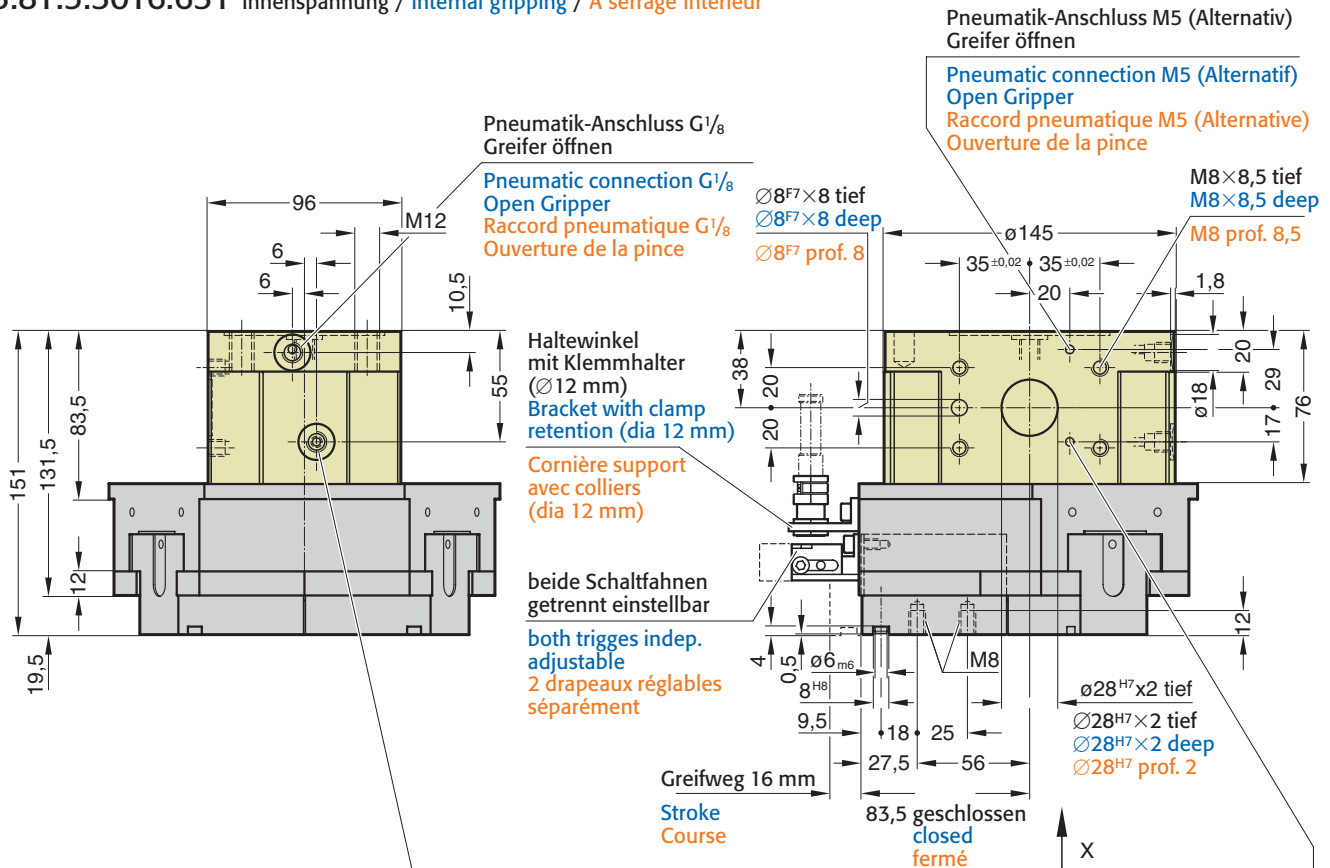
## 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.5.3016.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.5.3016.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

8,6 kg



# 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## 3 finger gripper parallel movement

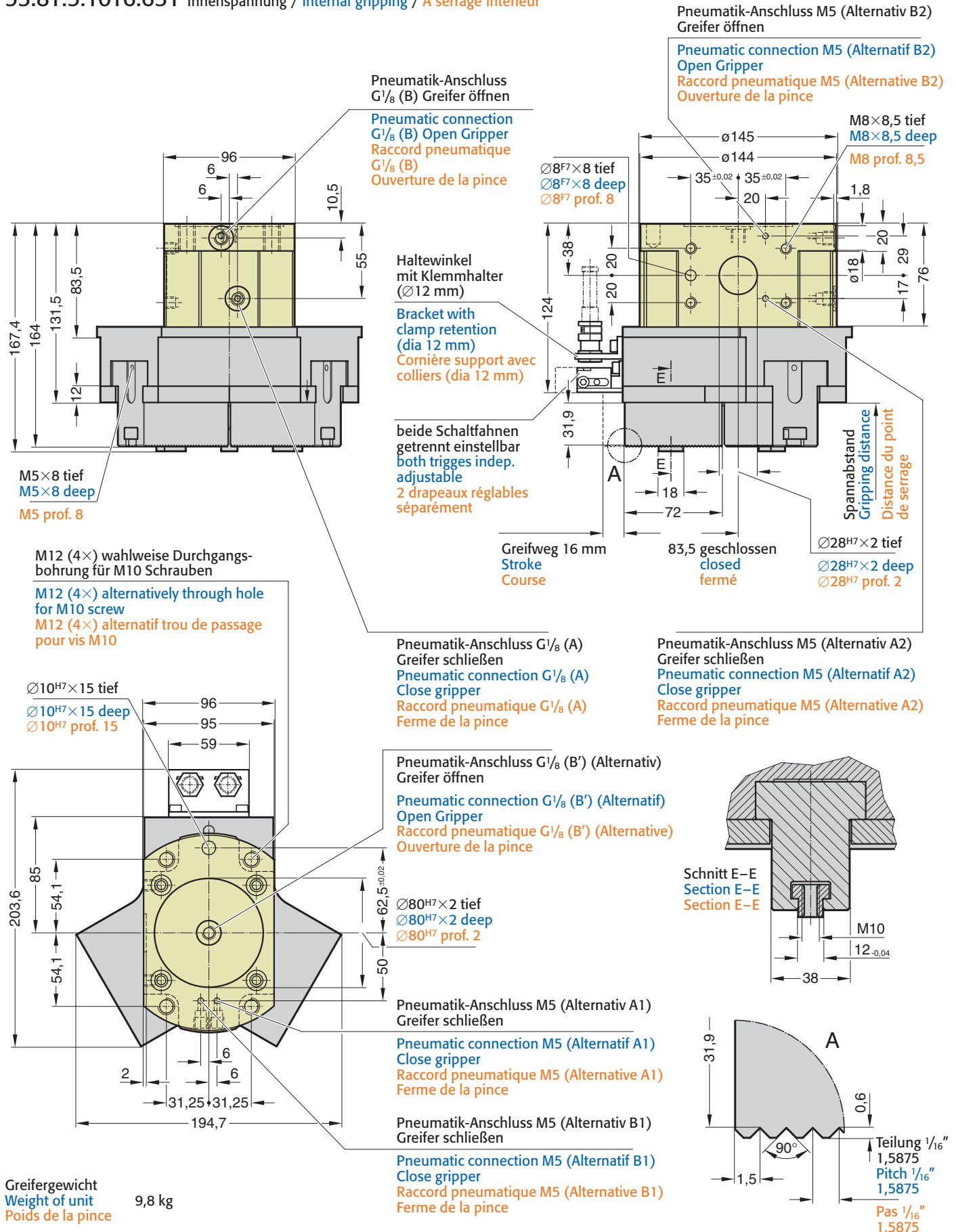
### Pince à 3 doigts à mouvement parallèle

# 53.81.5. 016. 31

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.5.1016.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.5.1016.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur

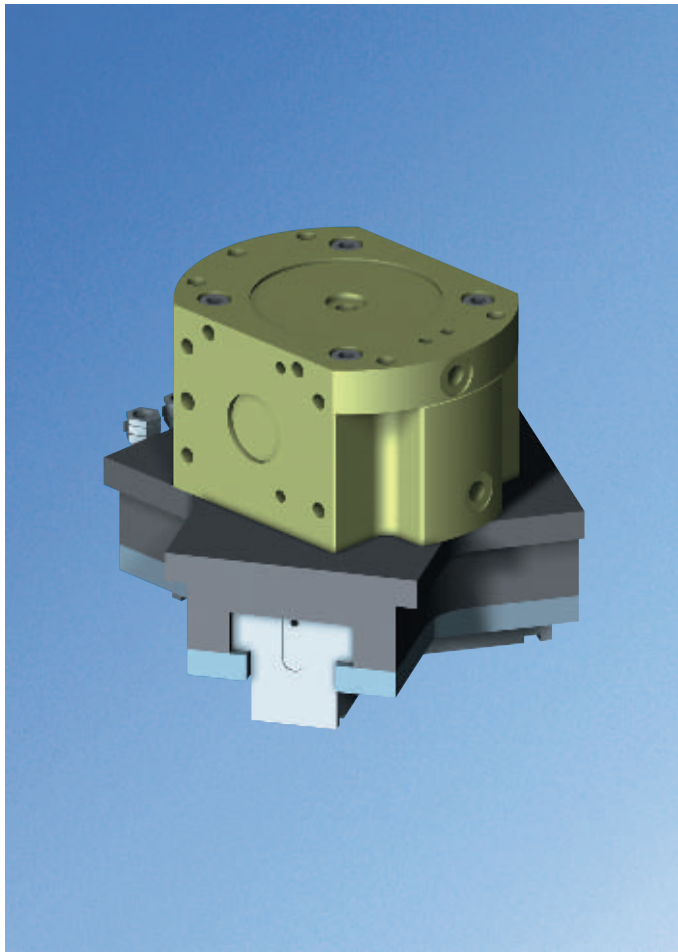


Greifergewicht  
**Weight of unit**  
**Poids de la pince** 9,8 kg

2-17852/2002.1

# 53.81.6. 020. 31

## 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



### Transportlast

im Formschluss bis 56 kg  
im Kraftschluss bis 27,8 kg  
Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

### Load capacities

with positive form-lock: up to 56 kg  
with force-dependent grip: up to 27,8 kg  
Higher capacities, also for other load conditions, on request!

### Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 56 kg  
en serrage par adhérence jusqu'à 27,8 kg  
Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

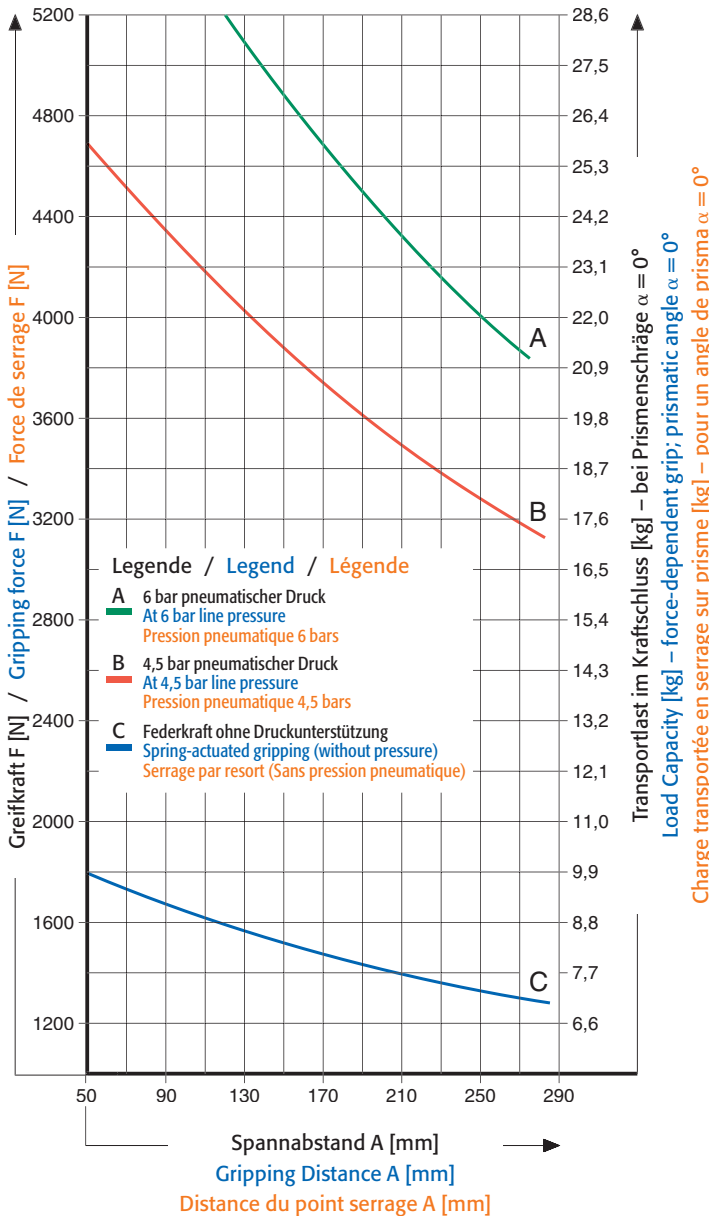
## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Hub pro Finger Stroke per finger Course par doigt		20 mm
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		102,29 cm²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		109,36 cm²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		20 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

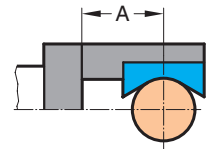
2-17853-002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction = 0,1  
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

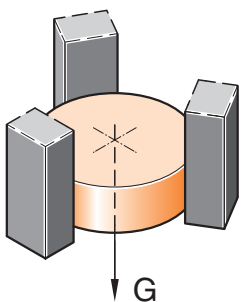
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

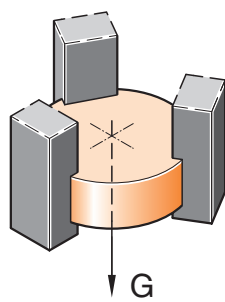
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

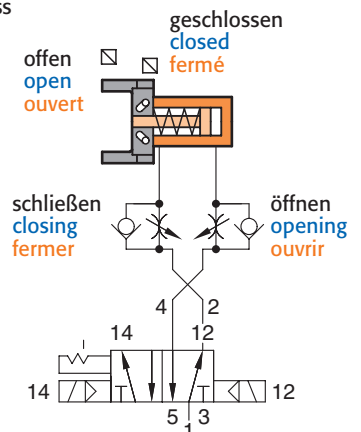
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique



# 53.81.6.020.31

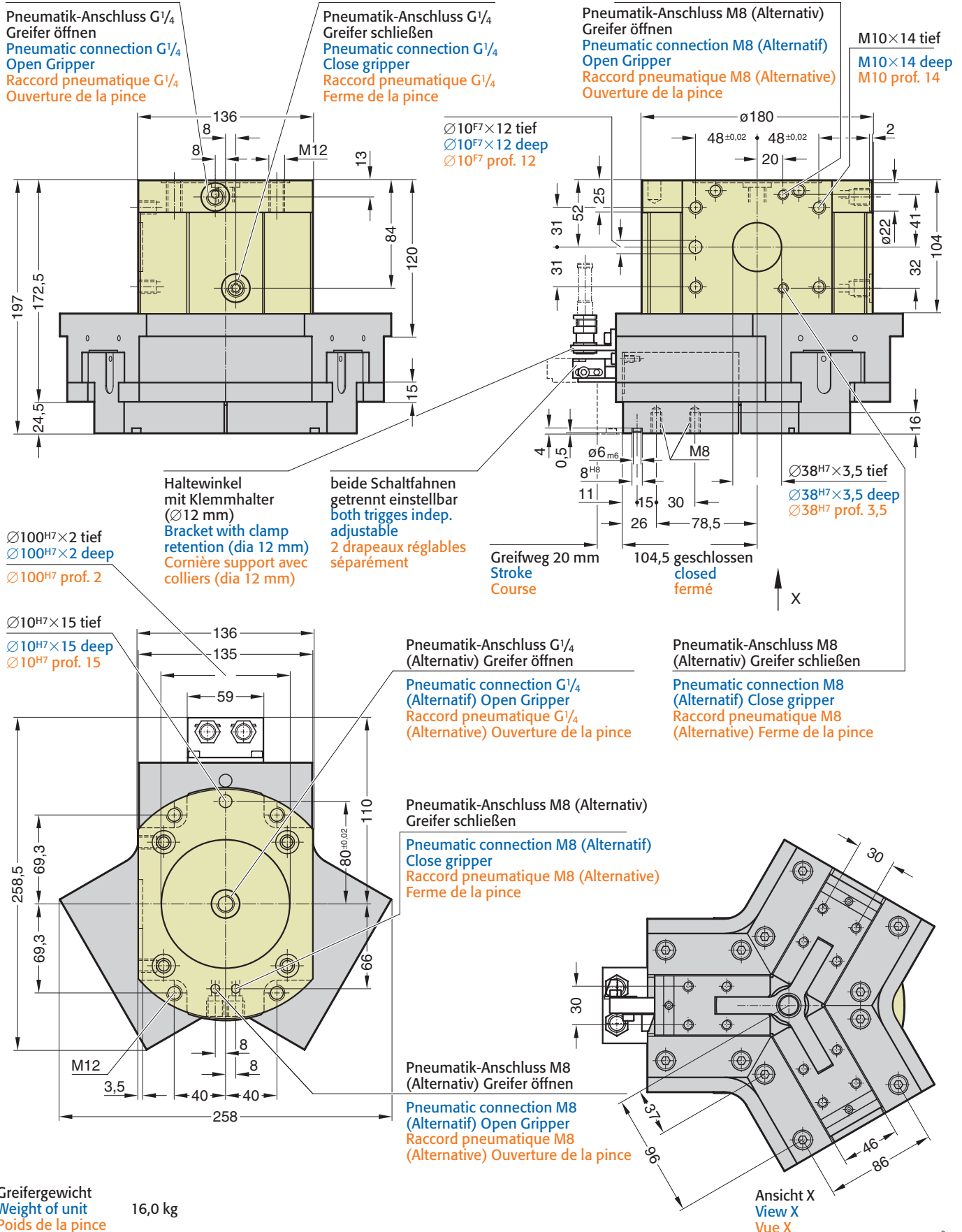
## 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung 3 finger gripper parallel movement Pince à 3 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.6.3020.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.6.3020.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

16,0 kg



# 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## 3 finger gripper parallel movement

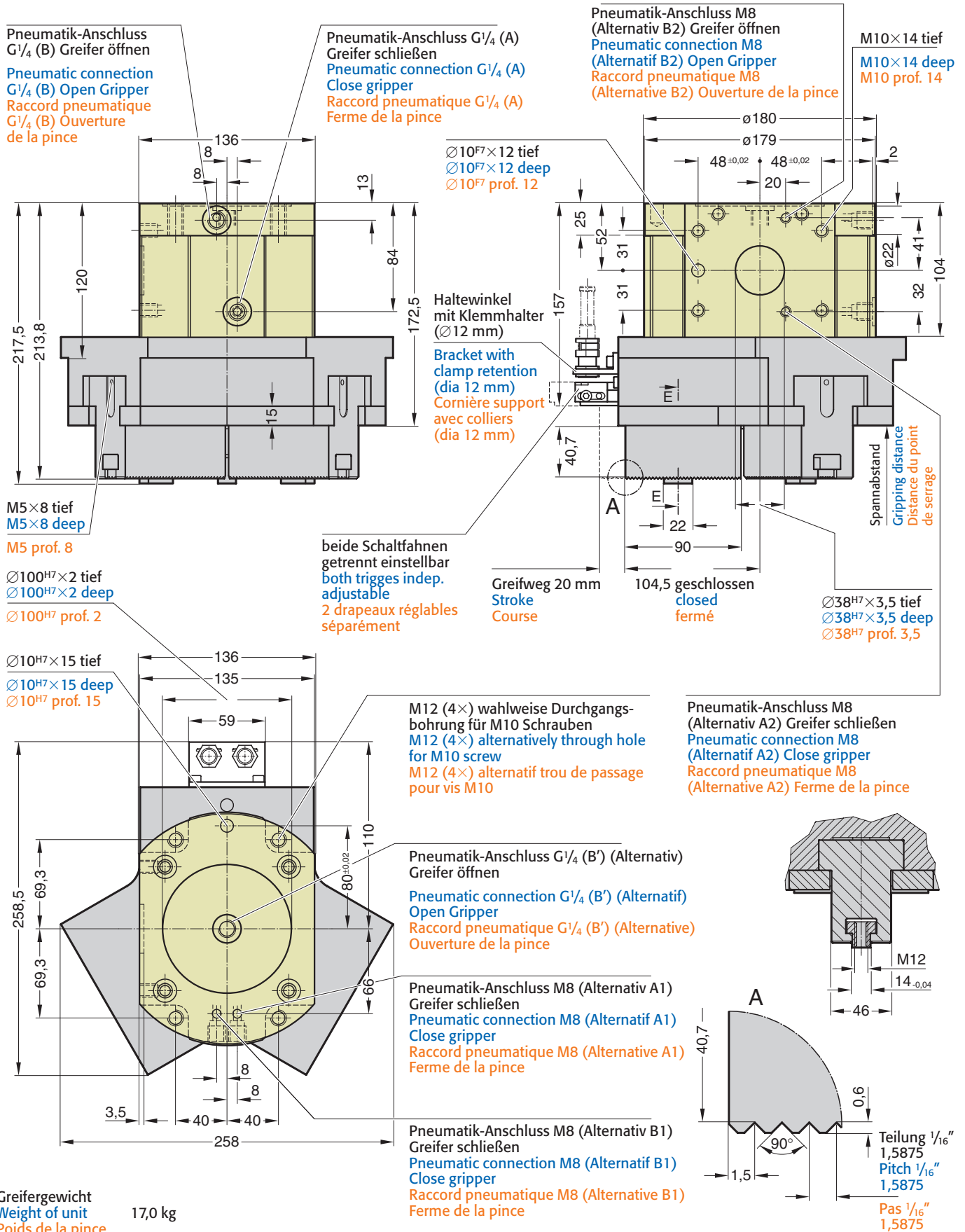
### Pince à 3 doigts à mouvement parallèle

# 53.81.6. 020. 31

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.81.6.1020.531 Außenspannung / External gripping / À serrage extérieur

53.81.6.1020.631 Innenspannung / Internal gripping / À serrage intérieur



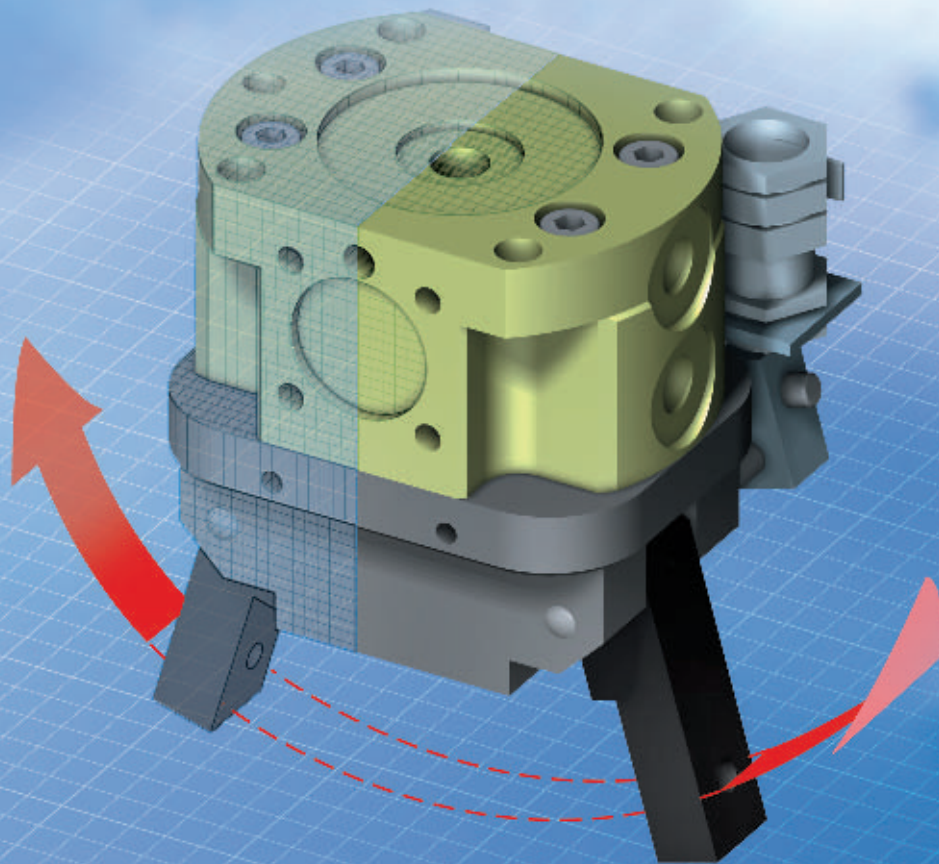
Greifergewicht  
**Weight of unit** 17,0 kg  
**Poids de la pince**



## 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

+ + 2 finger gripper swivel movement

+ + Pince à 2 doigts à mouvement angulaire









## Technische Beschreibung

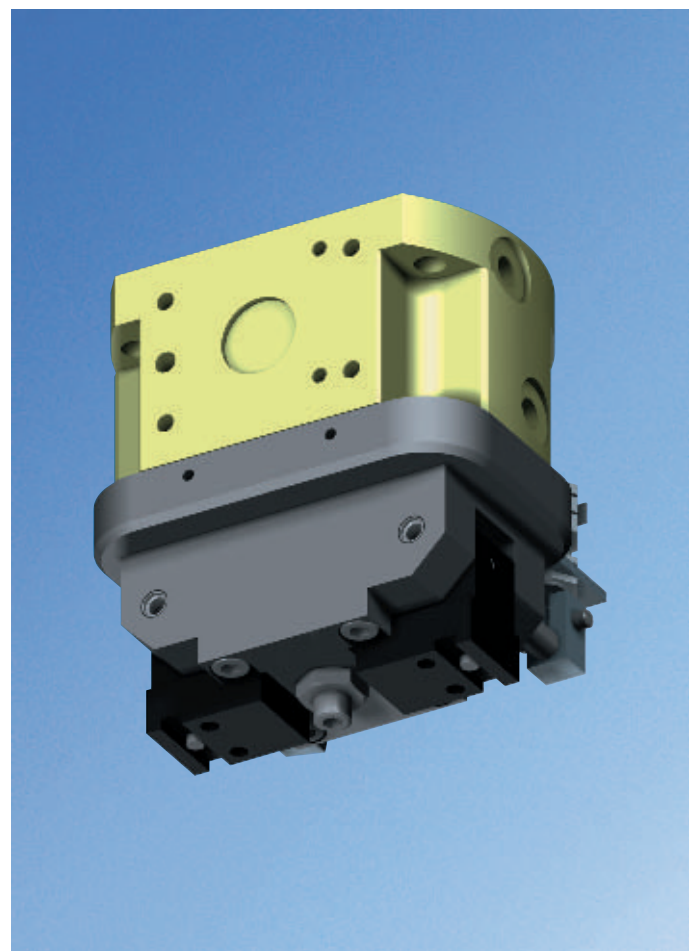
- Kolbengehäuse aus hochfestem Aluminium
- Erweiterter DIN / ISO Flansch zur direkten Montage an Roboter, Portalroboter und Handhabungsgeräte
- Seitliche Befestigungsmöglichkeit am Gehäuse
- Möglichkeit der Lagefixierung über Zentrierung und seitlicher Stiftbohrung
- In Spannrichtung federunterstützter Kolben
- Kulisse aus Stahl zum Umsetzen der Kolben- in die Winkelbewegung der Finger oder Backen
- Führungsgehäuse für die Finger oder Backen aus hartcoatiertem Aluminium mit gehärtetem Stift als Drehlagerung
- Begrenzung des Öffnungswinkels möglich
- Finger oder Backen mit Quernut zur Fingermontage aus Stahl
- Halter für 2 Näherungsschalter (Ø 12 mm)
- Luftanschlüsse ab Baugröße 3 auch für schlauchlosen Anschluss
- Ausgelegt für wartungsarmen Betrieb
- Einfache Nachschmiermöglichkeit

## Technical description

- Piston housing of high-strength aluminium
- Extended DIN / ISO flange for direct assembly on robots, gantry robots and handling equipment
- Lateral attachment option on housing
- Possibility of position fixing using centering ring and lateral pin hole
- Spring-assisted piston in clamping direction
- Steel link for converting the piston movement into the angular movement of the fingers or jaws
- Guide housing for the fingers or jaws of hard-coated aluminium with hardened pin as pivot bearing
- Limitation of opening angle possible
- Fingers or jaws with transverse groove for finger assembly in steel
- Cams for recognising the position of the jaws
- Holder for 2 proximity switches (dia. 12 mm)
- Air connections for size 3 and above also for hoseless connection
- Designed for low-maintenance operation
- Simple relubrication capability

## Description technique

- Corps de piston en aluminium à haute résistance
- Bride DIN / ISO élargie pour le montage direct sur robot, robot – portique et manipulateur
- Possibilité de fixation latérale sur le corps
- Possibilité de fixation avec anneau de centrage et latéralement avec tron de goupille
- Piston avec ressort dans le sens du serrage
- Coulisse en acier pour transformer le mouvement du piston en mouvement angulaire des doigts ou mâchoires
- Guide pour doigts ou mâchoires en aluminium à revêtement trempé avec broche trempée servant de palier pivotant
- Possibilité de limitation de l'angle d'ouverture
- Doigt ou mâchoire en acier avec rainure transversale pour montage des doigt
- Ergot pour identification de la position des mâchoires
- Support pour 2 détecteurs capacitifs (Ø 12 mm)
- Raccords d'air comprimé à partir de la taille 3, également pour raccord sans tuyau également
- Conception pour fonctionnement avec faible maintenance
- Facilité de regraissage



# 53.71.2. 015.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung  
 2 finger gripper swivel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



### Transportlast

im Formschluss bis 5 kg  
 im Kraftschluss bis 2,2 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

### Load capacities

with positive form-lock: up to 5 kg  
 with force-dependent grip: up to 2,2 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

### Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 5 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 2,2 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

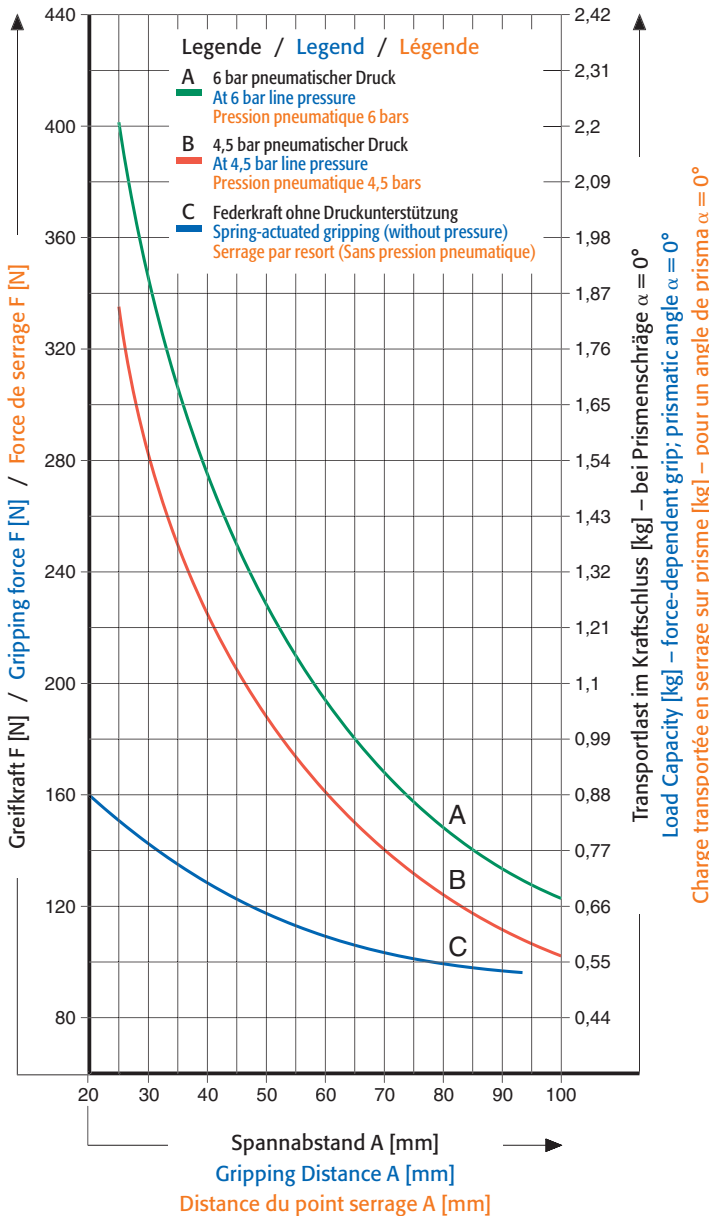
## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		15°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-hold	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		8,64 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		10,18 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		6 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

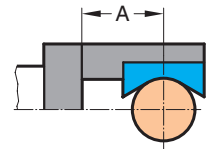
2-17855-2002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen  
 in Prismen erhöht sich die mögliche  
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast

$$\cos \alpha$$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht  
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction = 0,1  
 (workpiece / finger)

Note that the use of vee-shaped fingers  
 will increase the load capacity in accordance  
 with the formula:

Value from graph

$$\cos \alpha$$

However, the unit's rated carrying capacity  
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient de frottement  
 des mors de serrage  
 de la pièce = 0,1

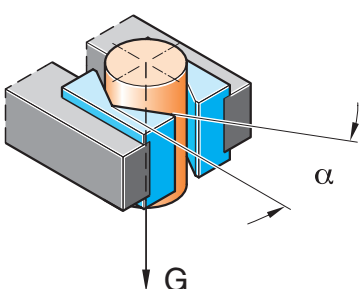
Dans le cas de serrage sur prisme, le  
 charge transportée autorisée s'élève à:

Diagramme charge transportée

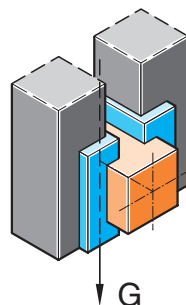
$$\cos \alpha$$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge  
 transportée autorisée.

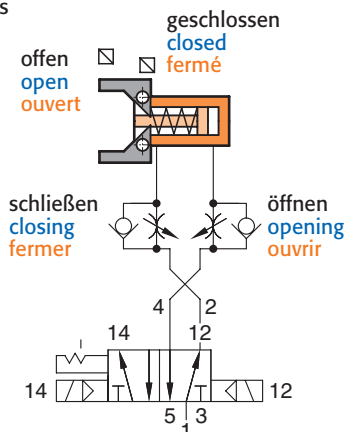
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement  
 pneumatique

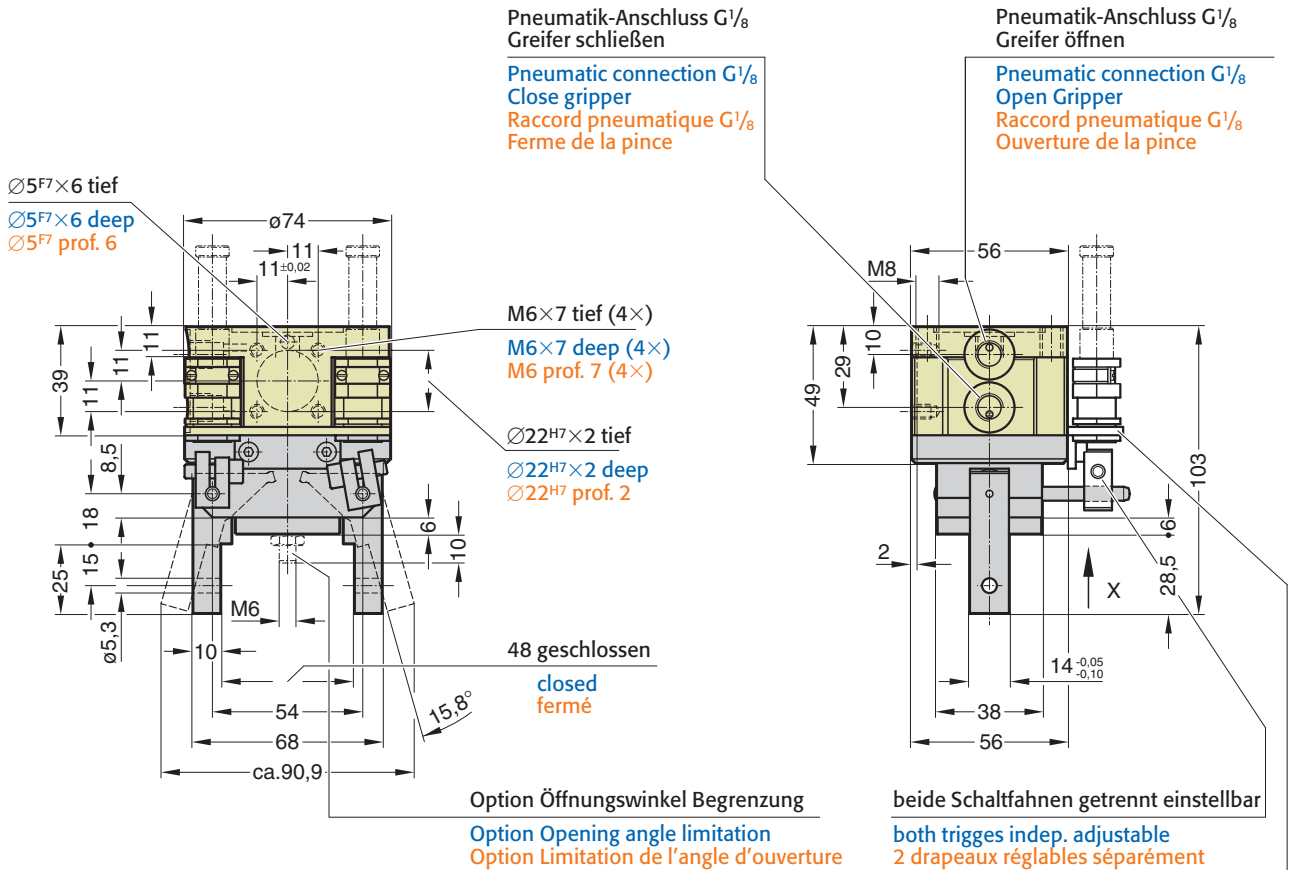


# 53.71.2.015.501

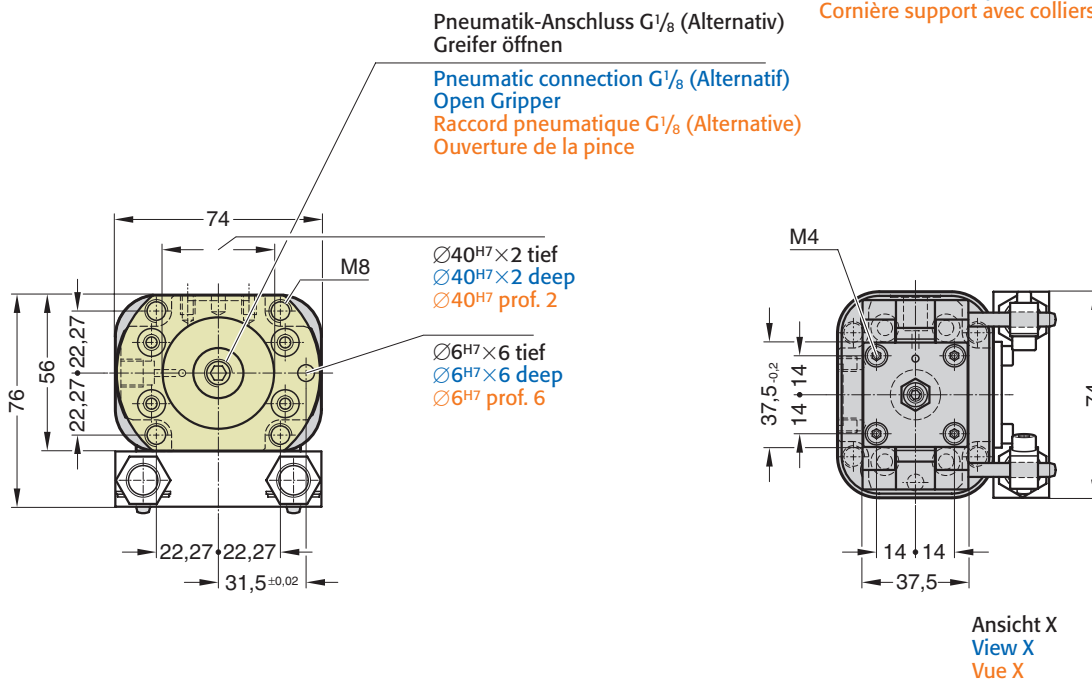
## 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
53.71.2.2015.501



Haltewinkel mit Klemmhalter (Ø12 mm)  
Bracket with clamp retention (dia 12 mm)  
Cornière support avec colliers (dia 12 mm)



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

1,0 kg

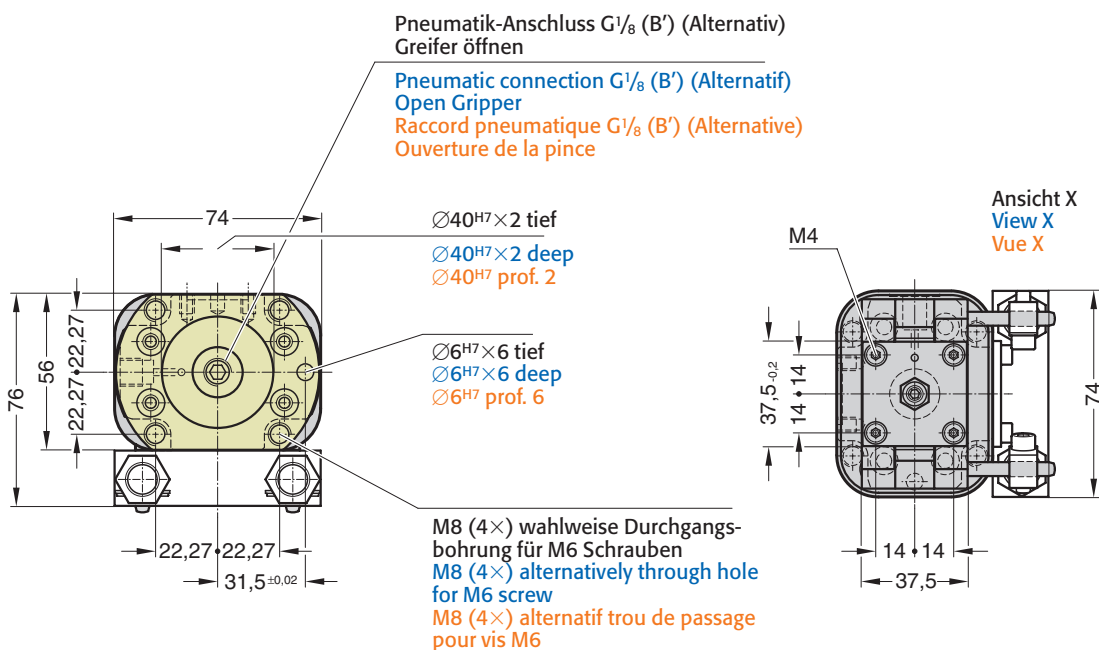
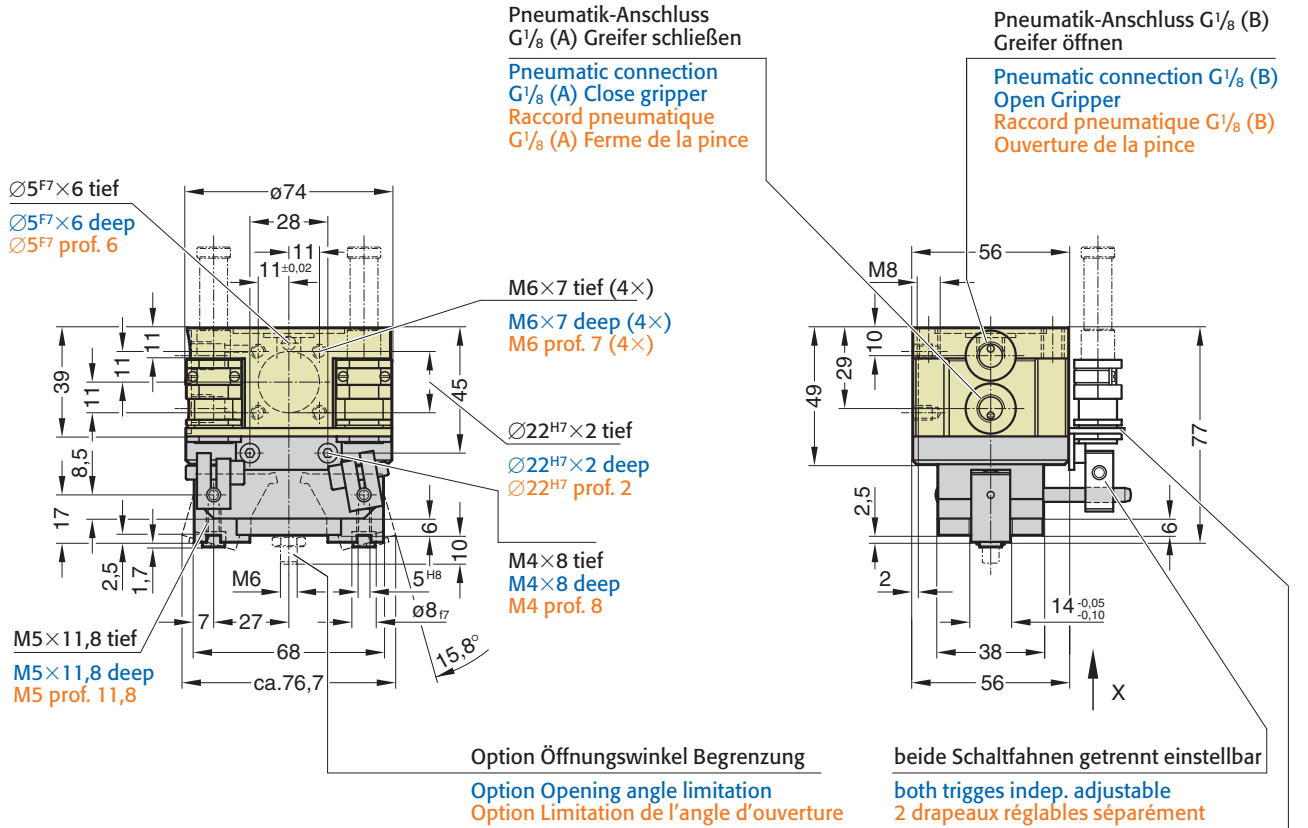


**2-Finger-Greifer, Winkelbewegung**  
**2 finger gripper swivel movement**  
**Pince à 2 doigts à mouvement angulaire**

**53.71.2. 015.501**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**53.71.2.3015.501**



Greifergewicht  
**Weight of unit**  
**Poids de la pince** 0,9 kg

# 53.71.3. 017.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung  
 2 finger gripper swivel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



## Transportlast

im Formschluss bis 10 kg  
 im Kraftschluss bis 4,5 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

## Load capacities

with positive form-lock: up to 10 kg  
 with force-dependent grip: up to 4,5 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

## Charge transportée

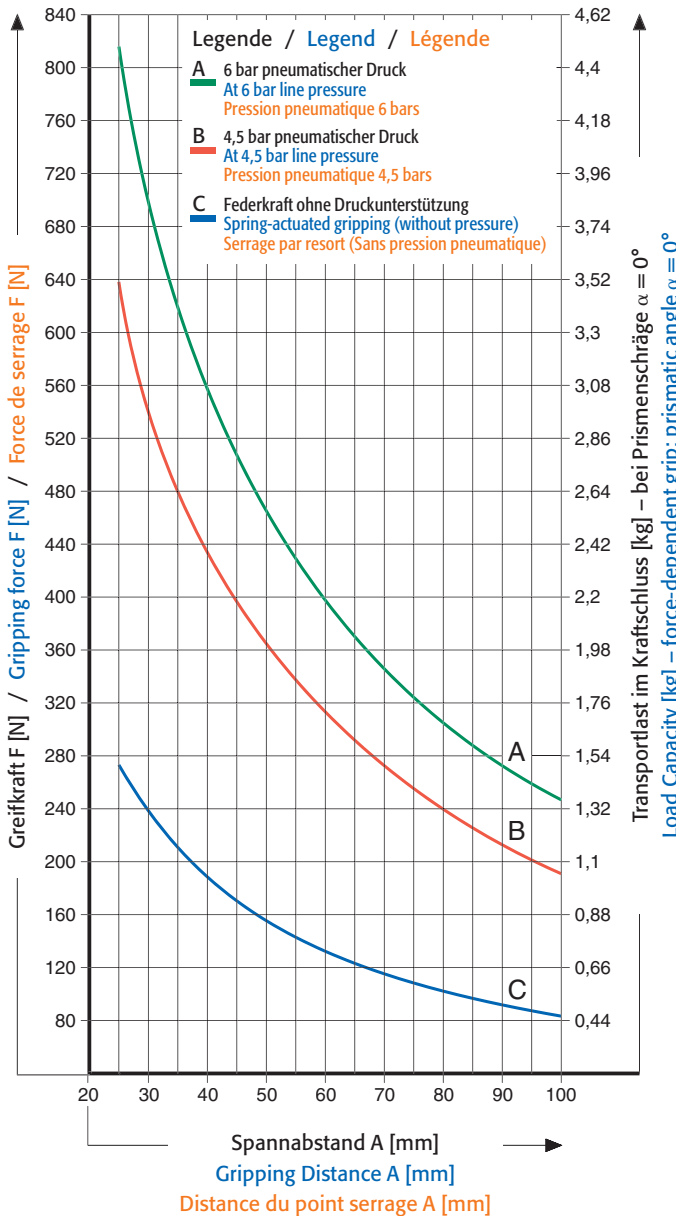
en serrage de forme jusqu'à 10 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 4,5 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

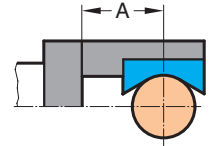
Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		17°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		18,10 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		19,63 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		8 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen  
 in Prismen erhöht sich die mögliche  
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht  
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction  
 (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers  
 will increase the load capacity in accordance  
 with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity  
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

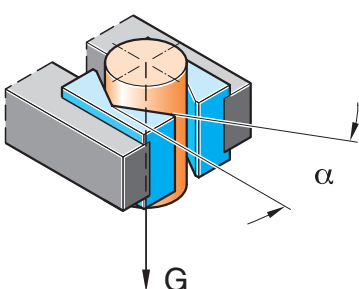
Coefficient de frottement  
 des mors de serrage  
 de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le  
 charge transportée autorisée s'élève à:

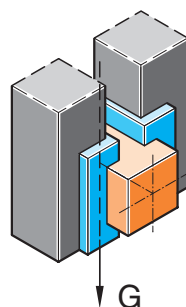
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge  
 transportée autorisée.

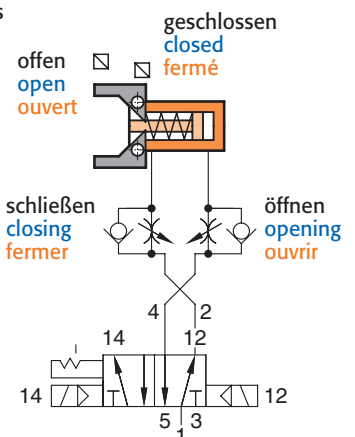
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement  
 pneumatique





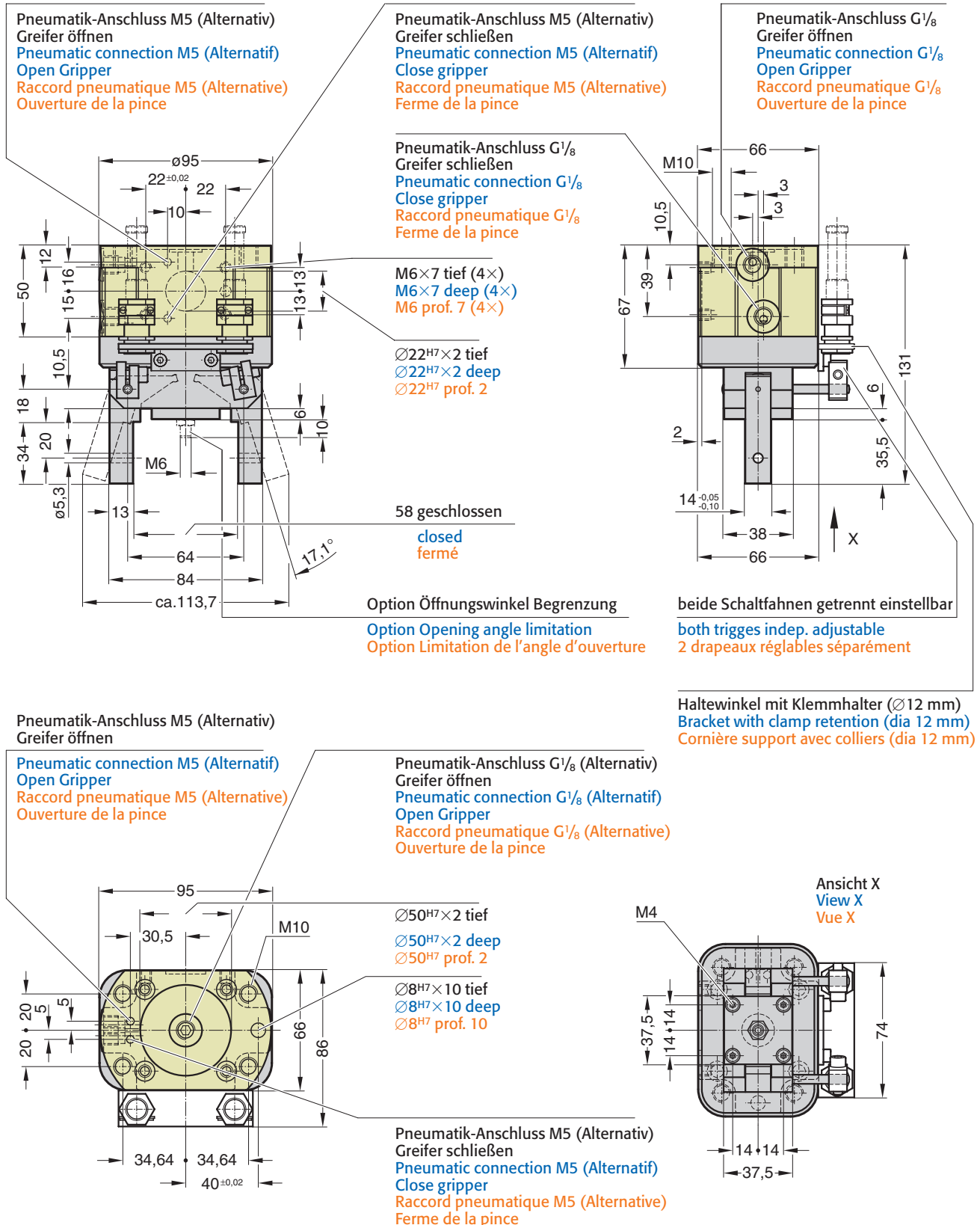
# 53.71.3.017.501

## 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.3.2017.501



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

1,6 kg

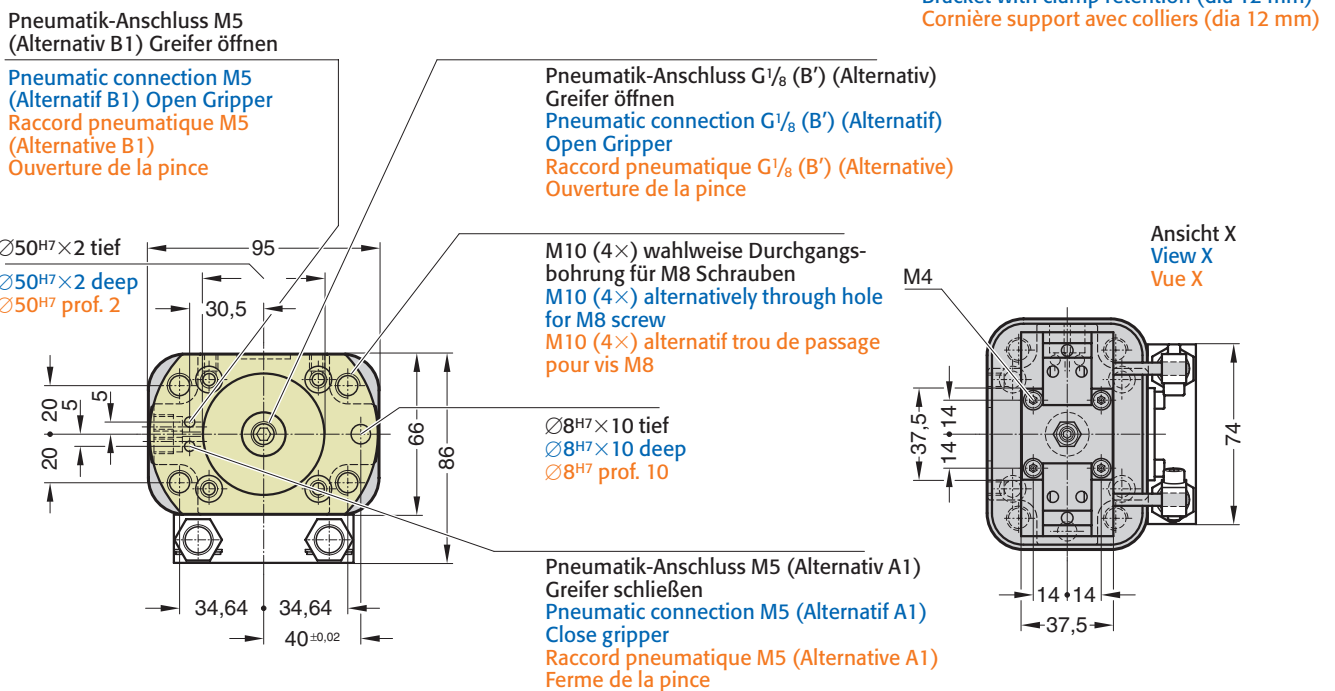
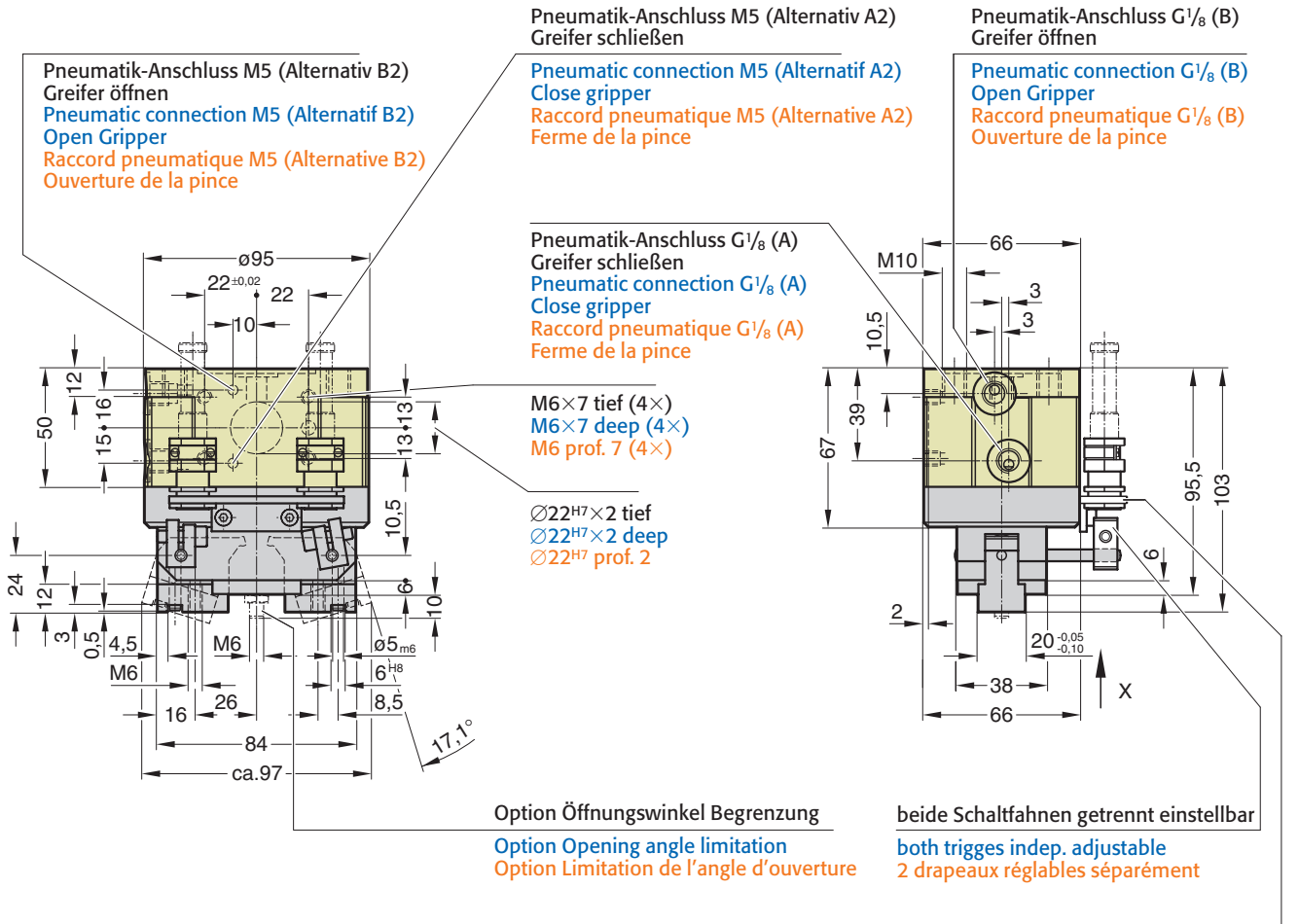


**2-Finger-Greifer, Winkelbewegung**  
**2 finger gripper swivel movement**  
**Pince à 2 doigts à mouvement angulaire**

**53.71.3.017.501**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**53.71.3.3017.501**

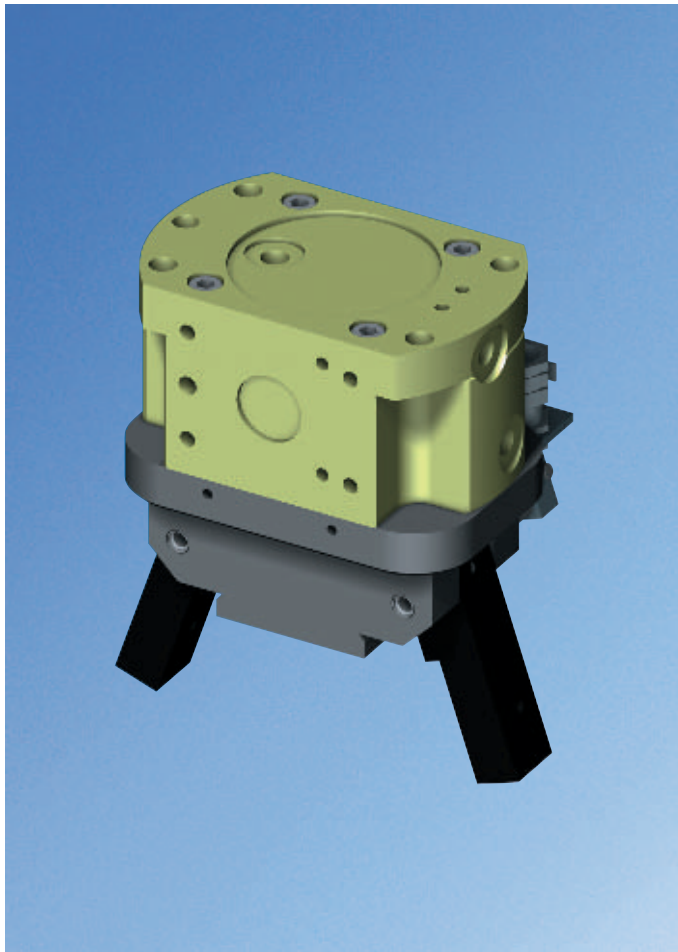


**Greifergewicht**  
**Weight of unit**  
**Poids de la pince**

**1,5 kg**

# 53.71.4. 018.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung  
 2 finger gripper swivel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



### Transportlast

im Formschluss bis 20 kg  
 im Kraftschluss bis 8,6 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

### Load capacities

with positive form-lock: up to 20 kg  
 with force-dependent grip: up to 8,6 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

### Charge transportée

en serrage de forme jusqu'à 20 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 8,6 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

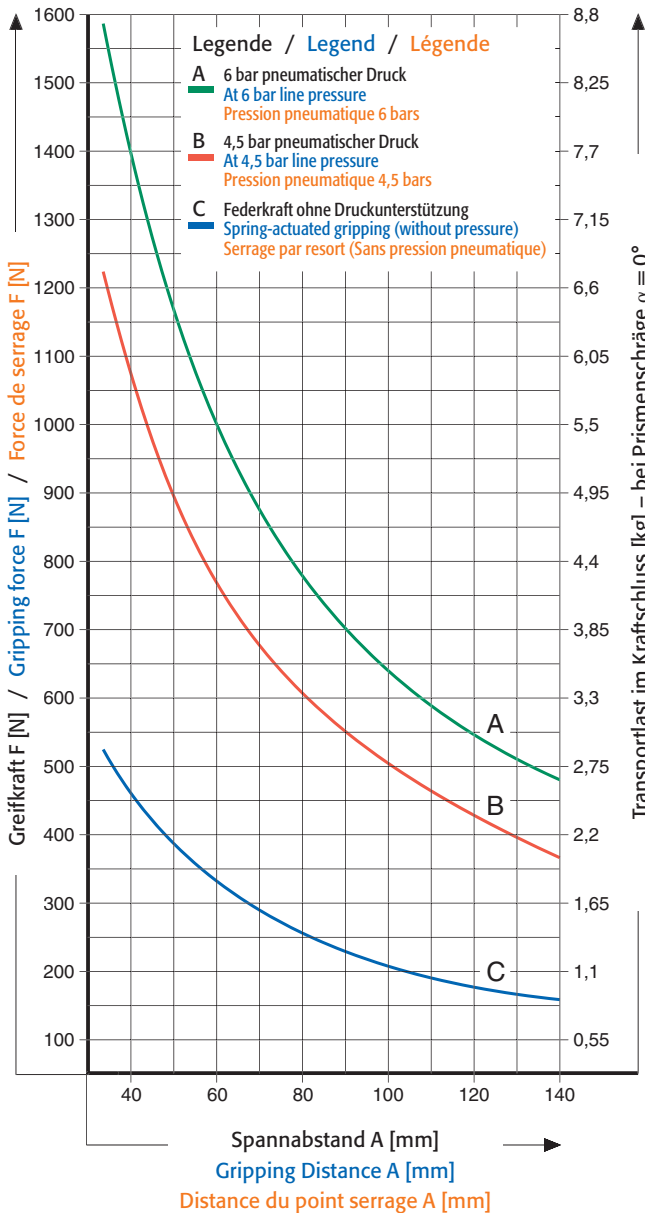
## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		18°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-hold	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		31,67 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		34,21 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		10 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin

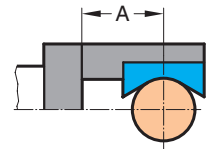
2-17867-002-1



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

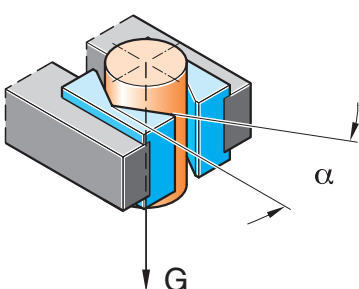
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

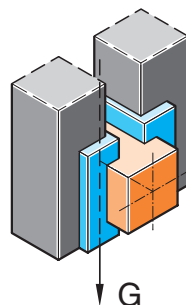
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

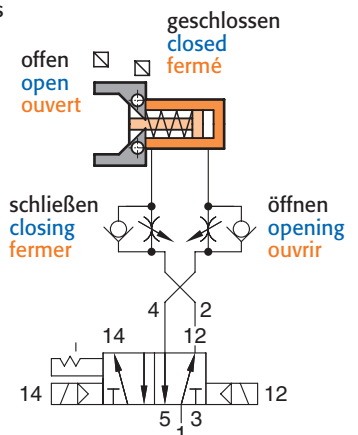
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique





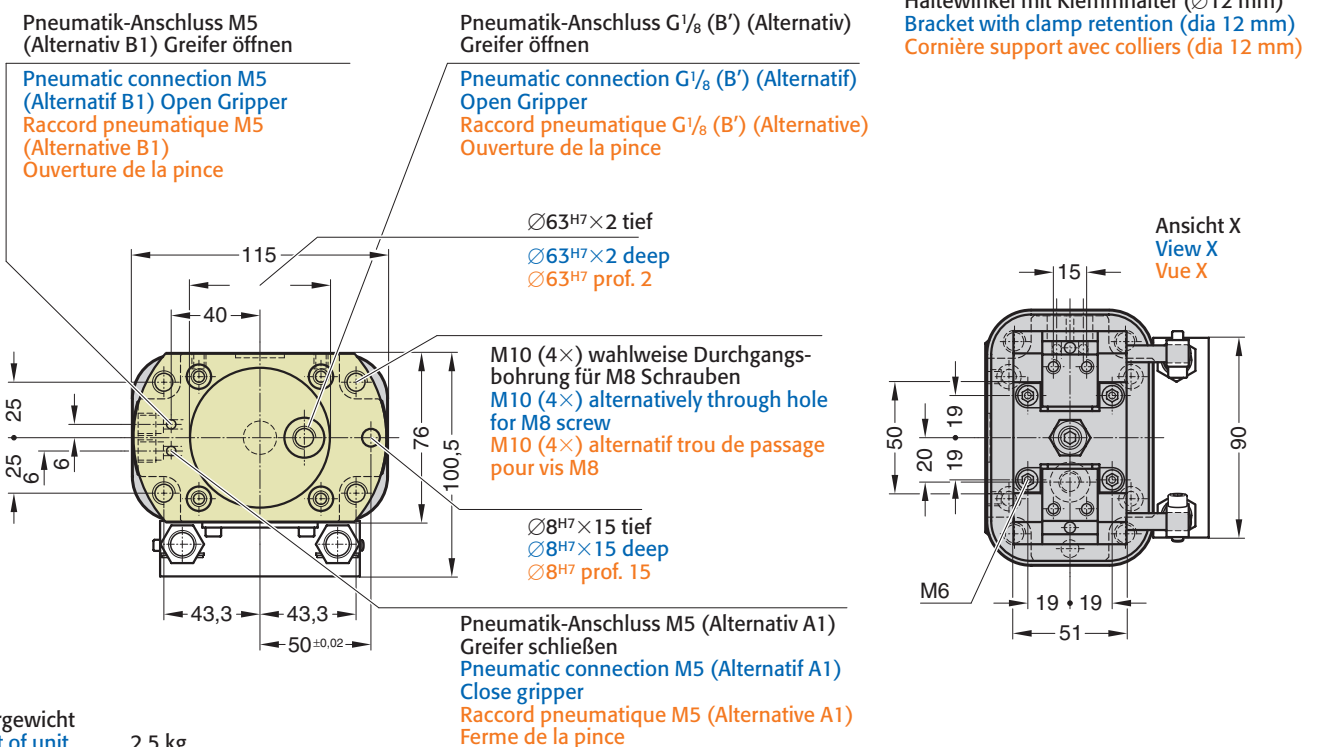
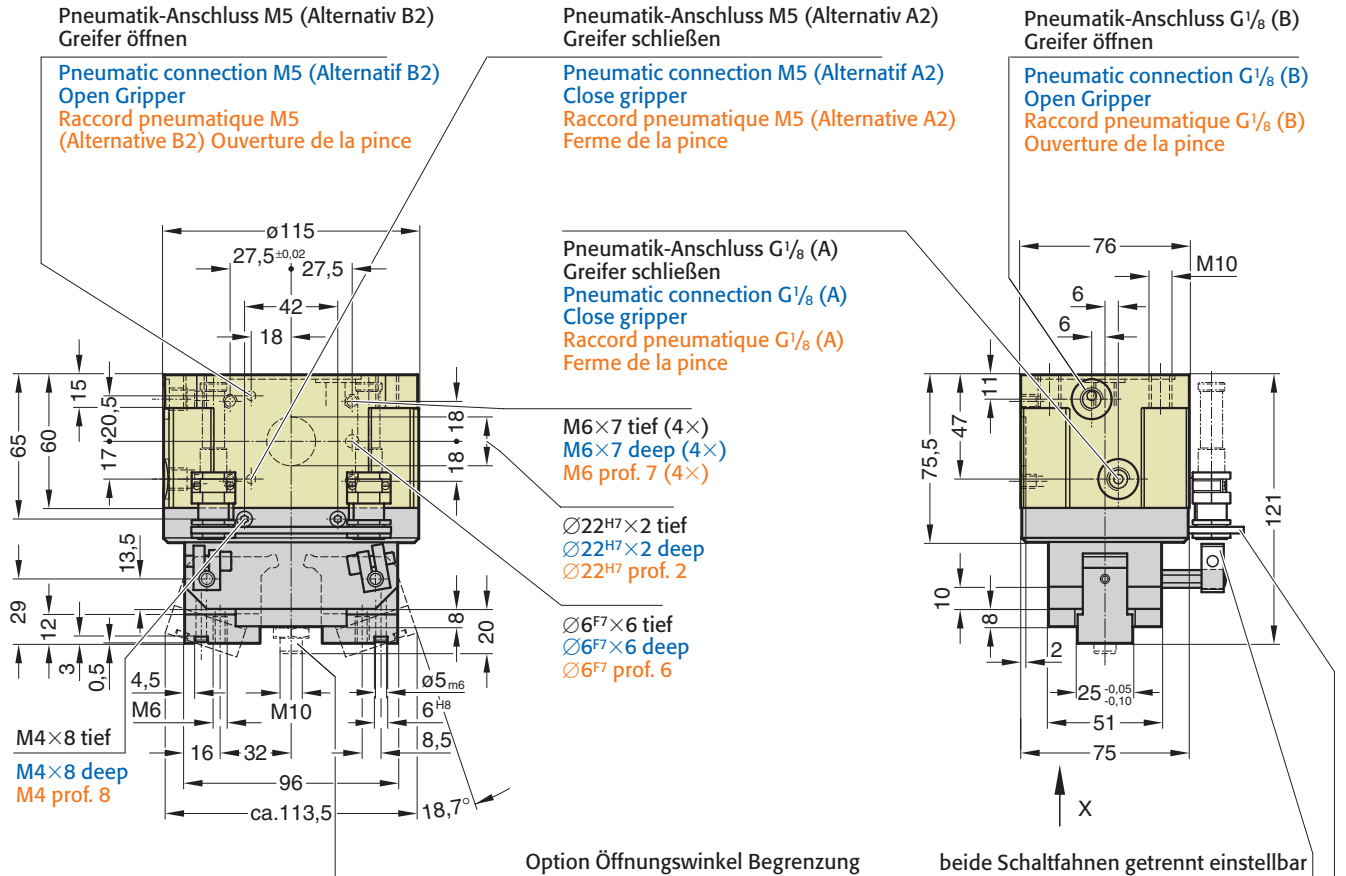


**2-Finger-Greifer, Winkelbewegung**  
**2 finger gripper swivel movement**  
**Pince à 2 doigts à mouvement angulaire**

**53.71.4. 018.501**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**53.71.4.3018.501**

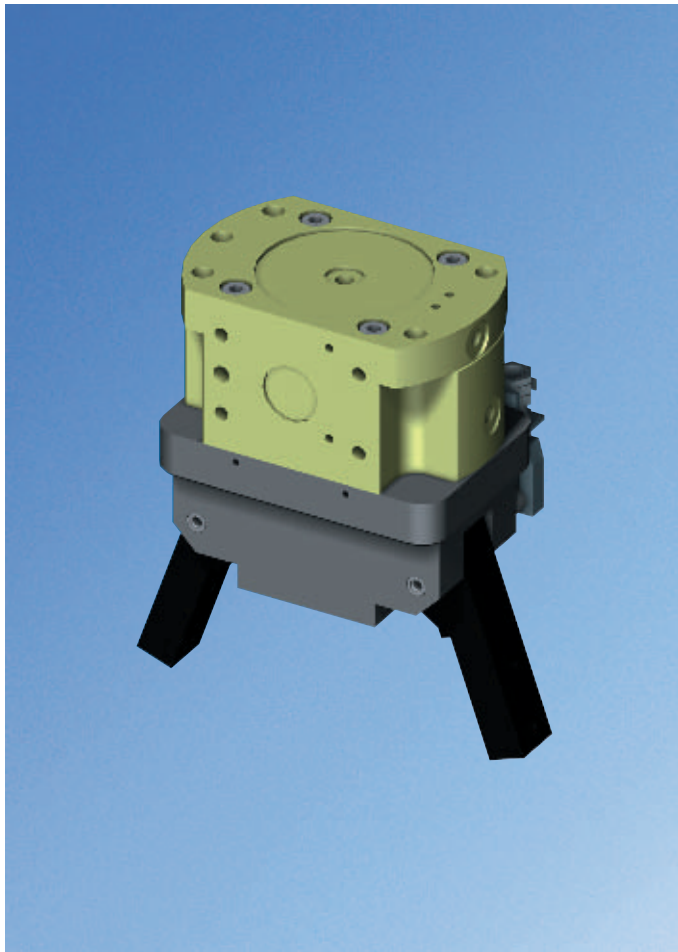


Greifergewicht  
**Weight of unit**  
**Poids de la pince**

**2,5 kg**

# 53.71.5. 019.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung  
 2 finger gripper swivel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



## Transportlast

im Formschluss bis 33 kg  
 im Kraftschluss bis 17,1 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

## Load capacities

with positive form-lock: up to 33 kg  
 with force-dependent grip: up to 17,1 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

## Charge transportée

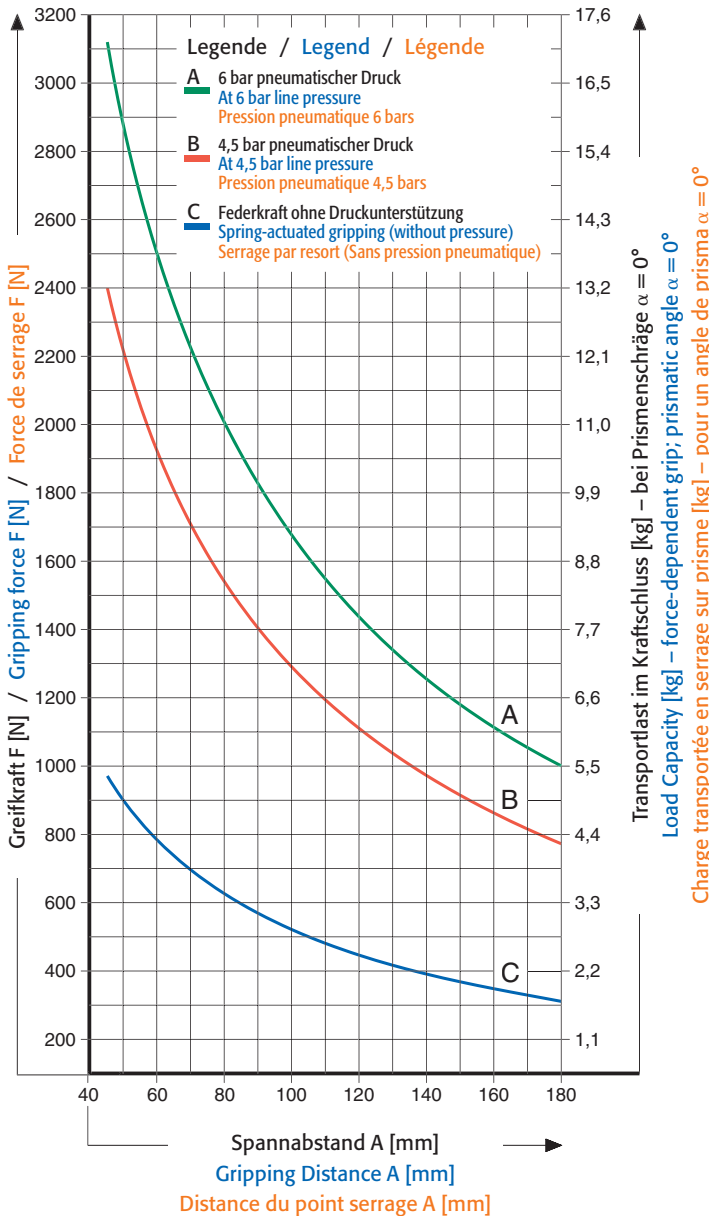
en serrage de forme jusqu'à 33 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 17,1 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

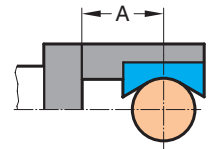
Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		19°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-lock	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		47,90 cm <sup>2</sup>
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		52,81 cm <sup>2</sup>
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		16 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen  
 in Prismen erhöht sich die mögliche  
 Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht  
 überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction  
 (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers  
 will increase the load capacity in accordance  
 with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity  
 must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

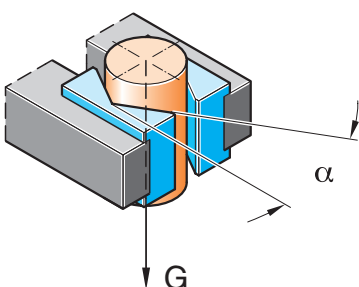
Coefficient de frottement  
 des mors de serrage  
 de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le  
 charge transportée autorisée s'élève à:

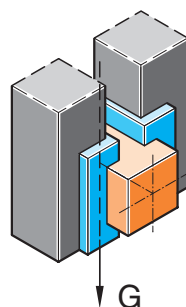
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge  
 transportée autorisée.

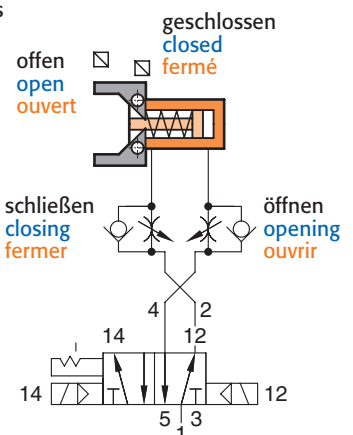
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement  
 pneumatique





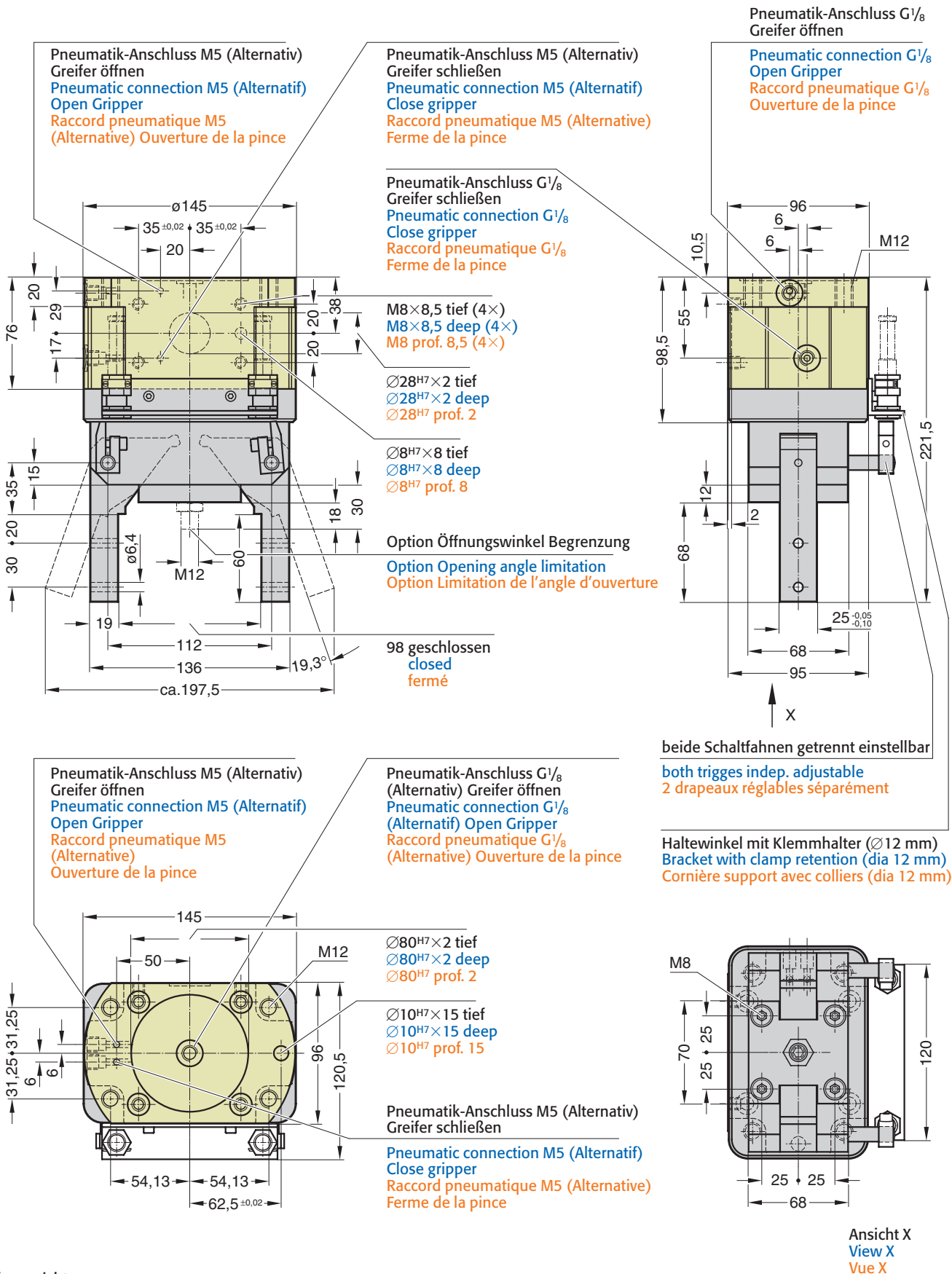
# 53.71.5. 019.501

## 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.5.2019.501



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

5,9 kg

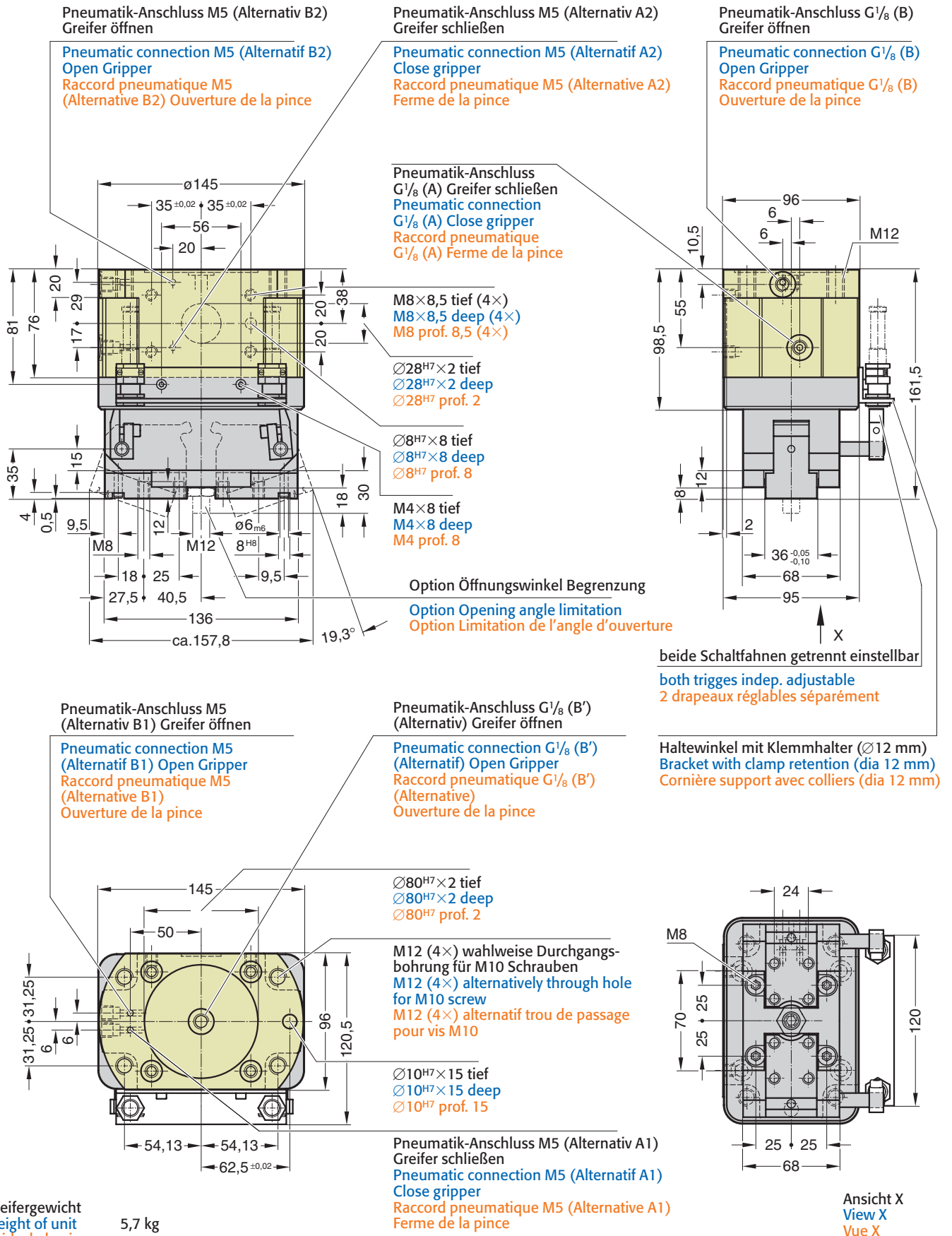


2-Finger-Greifer, Winkelbewegung  
2 finger gripper swivel movement  
Pince à 2 doigts à mouvement angulaire

53.71.5. 019.501

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.5.3019.501



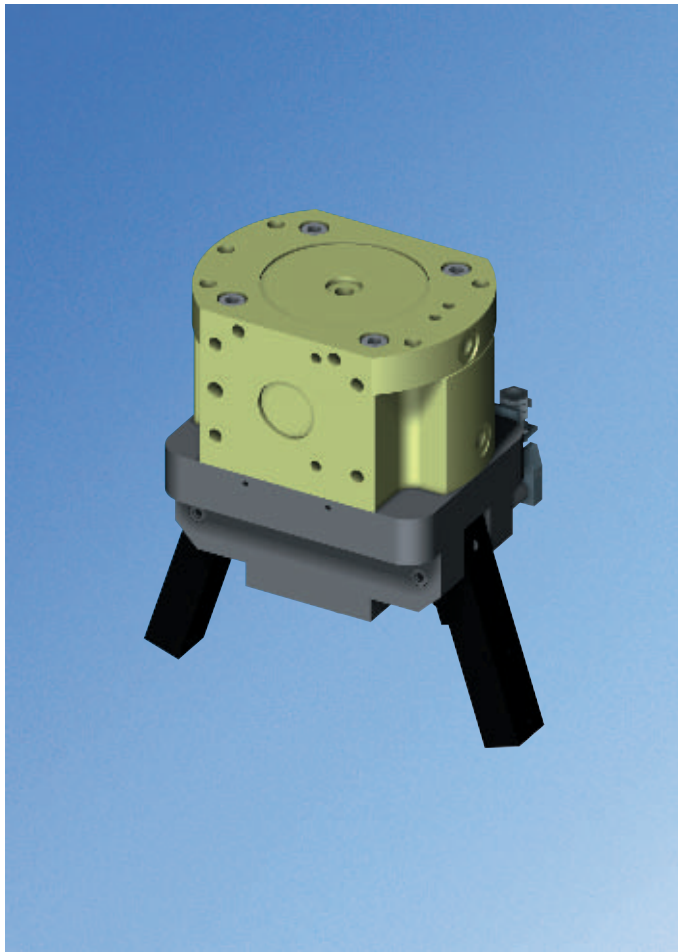
Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

5,7 kg

2-17874-2002.1

# 53.71.6. 017.501

2-Finger-Greifer, Winkelbewegung  
 2 finger gripper swivel movement  
 Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



## Transportlast

im Formschluss bis 56 kg  
 im Kraftschluss bis 32 kg  
 Andere Belastungsfälle und höhere Transportlasten auf Anfrage!

## Load capacities

with positive form-lock: up to 56 kg  
 with force-dependent grip: up to 32 kg  
 Higher capacities, also for other load conditions, on request!

## Charge transportée

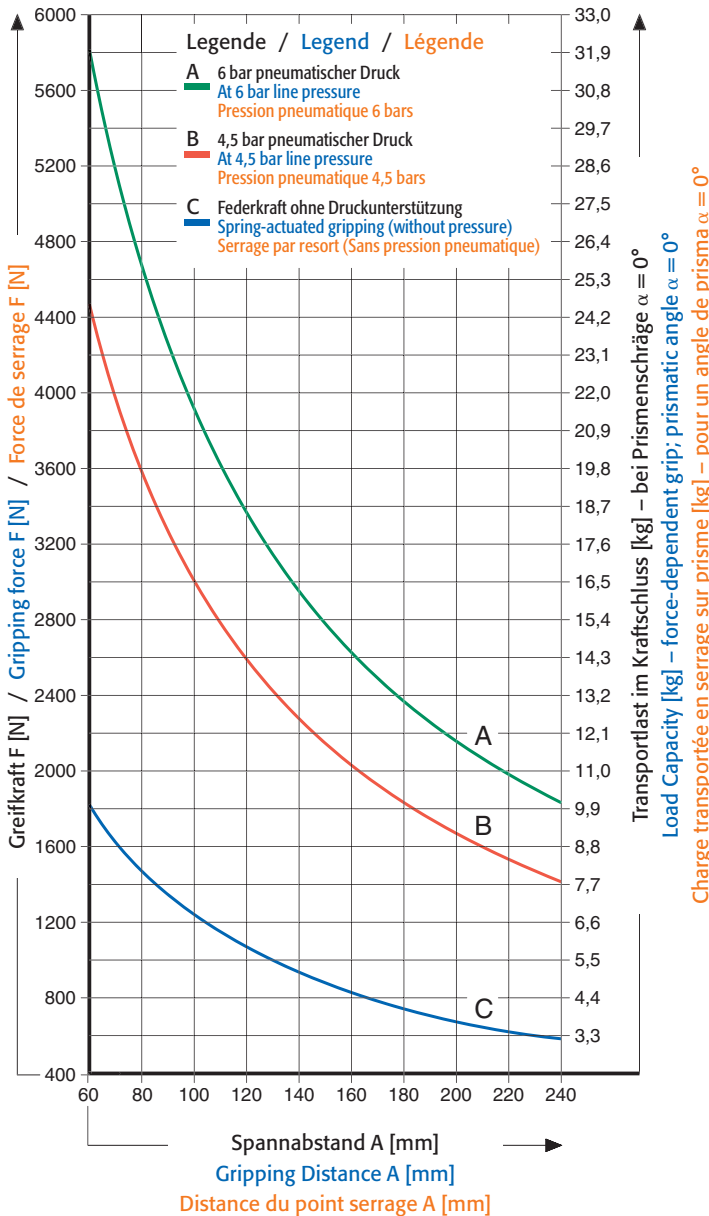
en serrage de forme jusqu'à 56 kg  
 en serrage par adhérence jusqu'à 32 kg  
 Pour d'autres conditions et des charges plus élevées sur demande !

## Technische Daten / Technical Data / Caractéristiques techniques

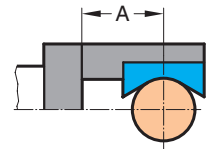
Öffnungswinkel pro Finger Opening angle per finger Angle d'ouverture par doigt		17°
Greifkraft Gripping force Force de serrage		siehe Diagramm see graph voir diagramme
Transportlast im Kraftschluss im Formschluss	Carrying capacity with force-dependent grip with positive form-hold	Charge transportée serrage par adhérence avec serrage de forme
Schließ- oder Öffnungszeit Time f. closing or opening Temps de fermeture ou d'ouverture		siehe Diagramm siehe Transportlast ca. 0,15 sec ohne Schaltzeit app. 0,15 sec exluding switching time env. 0,15 sec sans temp de commande
Wiederholgenauigkeit Repeating accuracy Fidélité		±0,1 mm
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Nominal Nominal	6,0 bar
Betriebsdruck Working pressure Pression de service	Minimal Minimum Minimale	4,5 bar
Kolbenfläche „schließen“ Piston area (closing) Surface du piston (fermer)		102,29 cm²
Kolbenfläche „öffnen“ Piston area (opening) Surface du piston (ouvrir)		109,36 cm²
Kolbenhub Piston stroke Course du piston		20 mm
Gewichtsangaben Weight specifications Poids		siehe Baumaß-Zeichnung see drawing voir le dessin



Transportlast / Greifkraft-Diagramm  
 Graph Load Capacity versus Gripping Force  
 Diagramme charge transportée – force de serrage



Spannabstand  
 Gripping Distance  
 Distance de serrage



Randbedingungen

Beschleunigungswert = 3 m/sec<sup>2</sup>

Reibfaktor  
 Werkstück – Spannbacken = 0,1

Beim kraftschlüssigen Spannen in Prismen erhöht sich die mögliche Transportlast auf:

Diagramm-Transportlast  
 $\frac{\text{Diagramm-Transportlast}}{\cos \alpha}$

Jedoch darf die zulässige Transportlast nicht überschritten werden.

Ancillary Conditions

Acceleration = 3 m/sec<sup>2</sup>

Coefficient of friction (workpiece / finger) = 0,1

Note that the use of vee-shaped fingers will increase the load capacity in accordance with the formula:

Value from graph  
 $\frac{\text{Value from graph}}{\cos \alpha}$

However, the unit's rated carrying capacity must on no account be exceeded.

Hypothèses

Accélération = 3 m/sec<sup>2</sup>

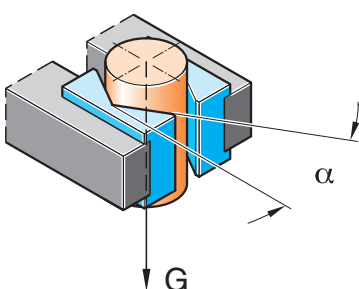
Coefficient de frottement des mors de serrage de la pièce = 0,1

Dans le cas de serrage sur prisme, le charge transportée autorisée s'élève à:

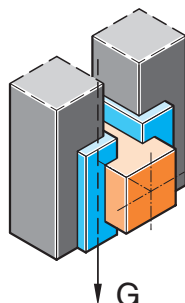
Diagramme charge transportée  
 $\frac{\text{Diagramme charge transportée}}{\cos \alpha}$

Toutefois il ne faut pas dépasser la charge transportée autorisée.

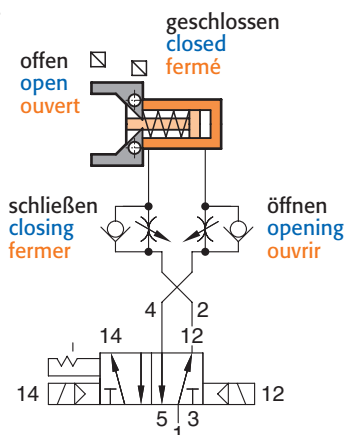
Kraftschlüssiges Spannen  
 Force-Depending Gripping  
 Serrage par adhérence



Formschlüssiges Spannen  
 Positive Form-Lock Gripping  
 Serrage de forme



Pneumatischer Anschluss  
 Pneumatic Connection  
 Raccordement pneumatique



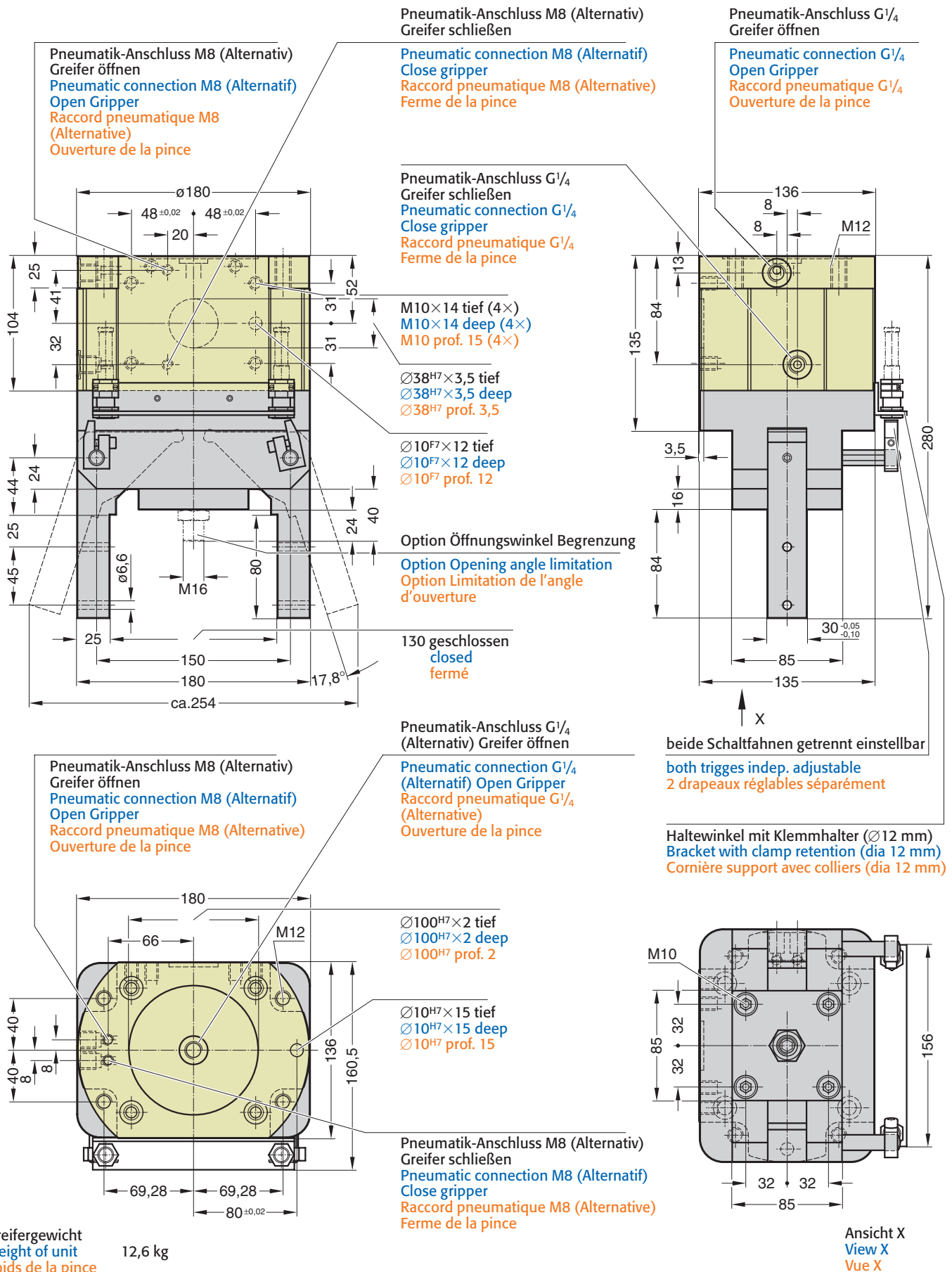
# 53.71.6. 017.501

## 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung 2 finger gripper swivel movement Pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

53.71.6.2017.501



Greifergewicht  
Weight of unit  
Poids de la pince

12,6 kg

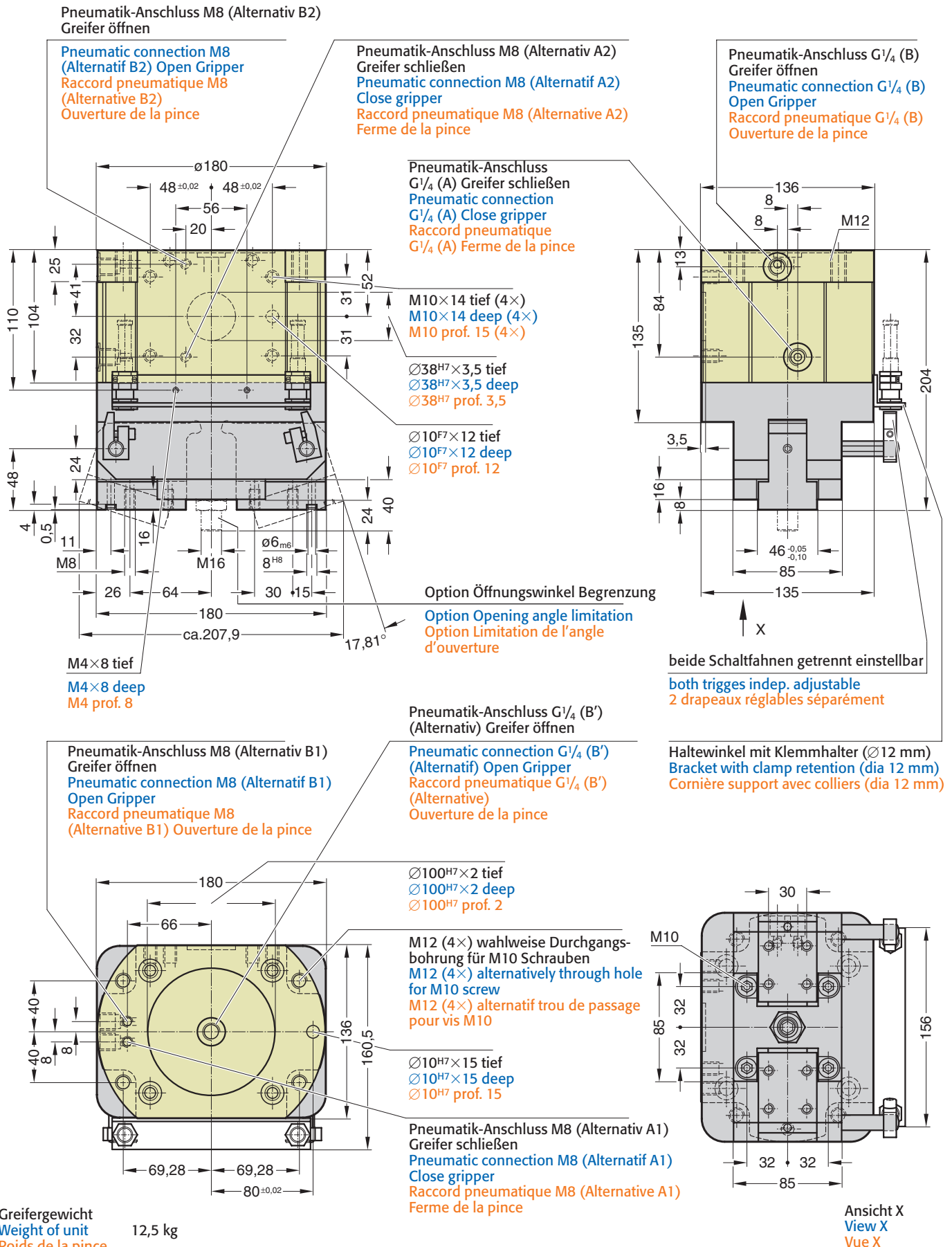


**2-Finger-Greifer, Winkelbewegung**  
**2 finger gripper swivel movement**  
**Pince à 2 doigts à mouvement angulaire**

**53.71.6.017.501**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**53.71.6.3017.501**



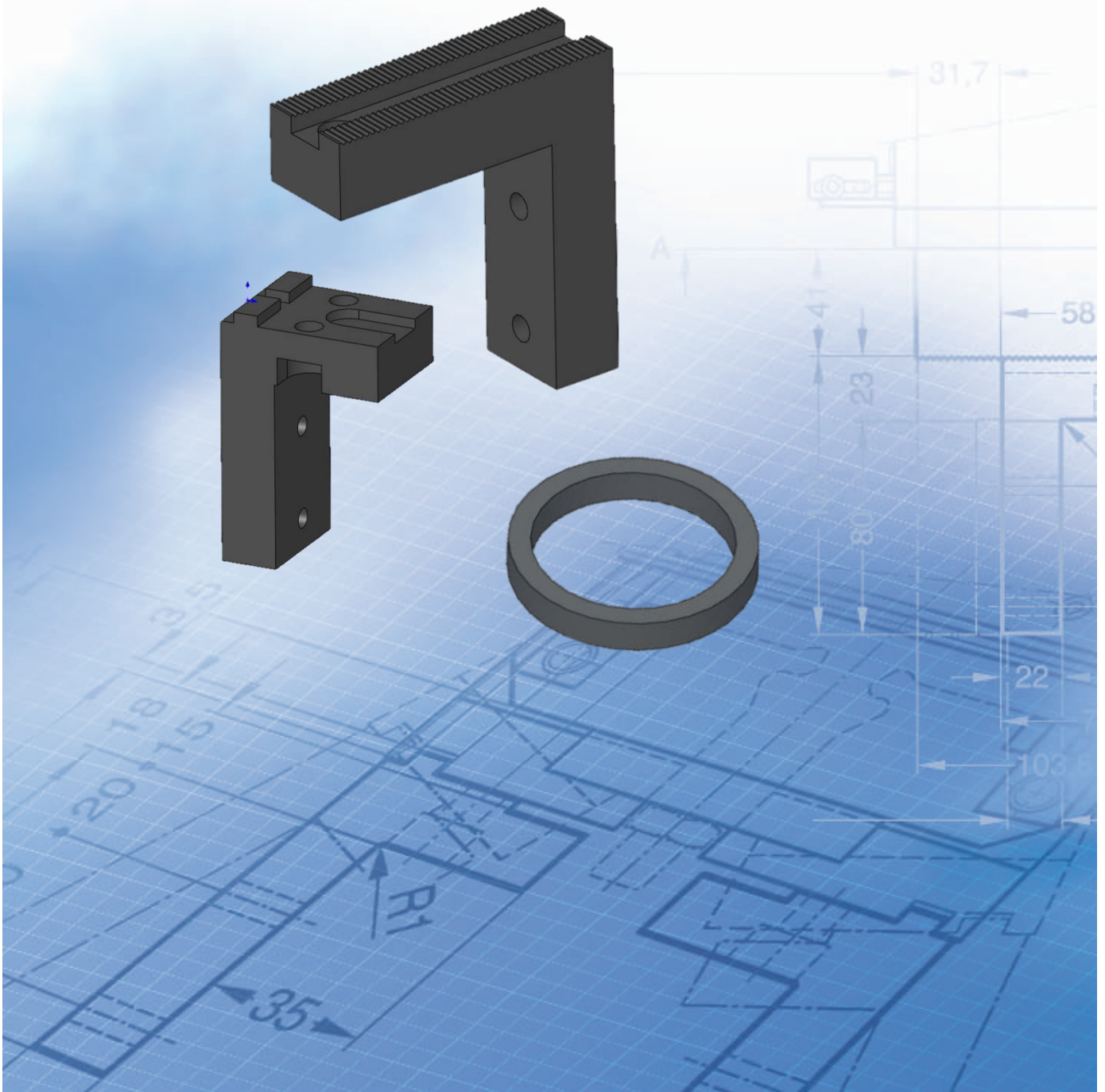
**Greifergewicht**  
**Weight of unit** 12,5 kg  
**Poids de la pince**



# Zubehör

+ + Accessories +

+ + Accessoires +









	Baugröße Size Taille	Seite Page Page			
<b>Greiferfinger</b> <b>Gripper fingers</b> <b>Doigts</b>					
für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung for 2 finger gripper parallel movement pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle	mit Quernut with transverse groove avec rainure transversale	2 86 3 87 4 88 5 89 6 90			
	mit Verzahnung with tooththing avec denture	2 91 3 92 4 93 5 94 6 95			
	für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung for 3 finger gripper parallel movement pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle	mit Quernut with transverse groove avec rainure transversale	2 96 3 97 4 98 5 99 6 100		
		mit Verzahnung with tooththing avec denture	2 101 3 102 4 103 5 104 6 105		
		für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung for 2 finger gripper swivel movement pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire	mit Quernut with transverse groove avec rainure transversale	2 106 3 107 4 108 5 109 6 110	
			Greiffinger Rohlinge Finger blanks Ébauches pour doigts	für Greifer mit Verzahnung for gripper with tooththing pour pince avec denture	2-6 111/112
			<b>Zentrierringe</b> <b>Plugwasher</b> <b>Bague de centrage</b>		
				2-6 113	

# Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle



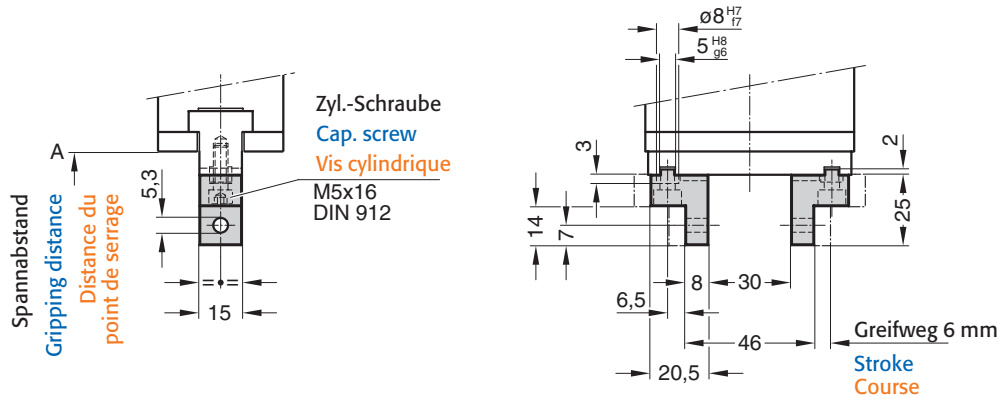
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.02672**

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **2**

Greiffinger Ausführung „K“  
 Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
 External gripping

Doigts type «K»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,033 kg Stück  
 Weight of finger = 0,033 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,033 kg/pièce

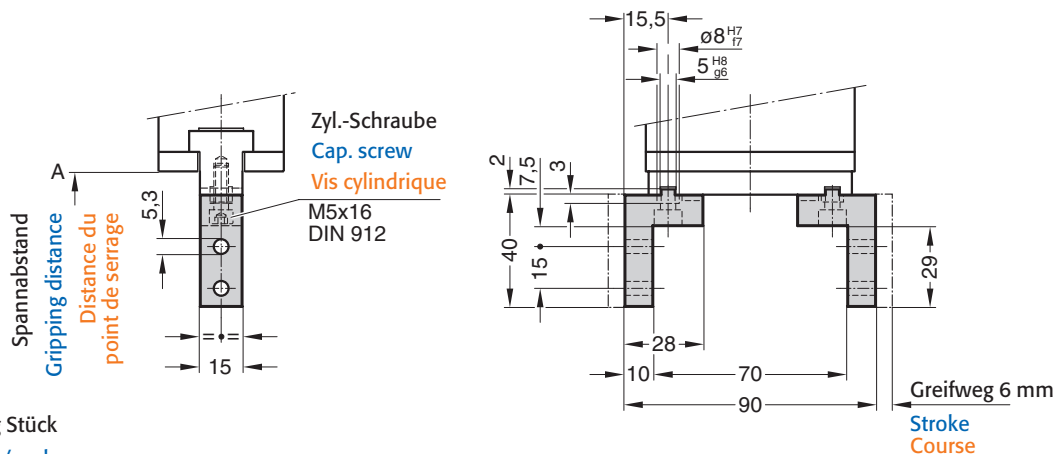
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.02671**

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **2**

Greiffinger Ausführung „G“  
 Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
 External gripping

Doigts type «G»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,061 kg Stück  
 Weight of finger = 0,061 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,061 kg/pièce

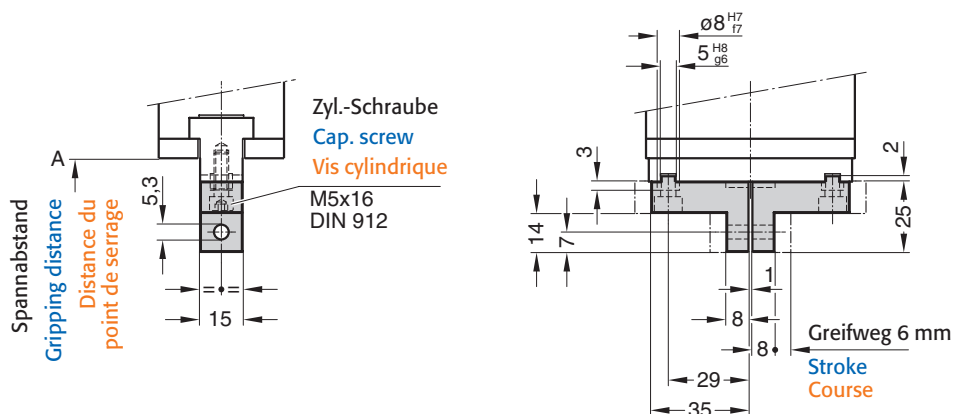
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.02673**

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **2**

Greiffinger Ausführung „I“  
 Innenspannung

Gripper fingers type „I“  
 Internal gripping

Doigts type «I»  
 À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 0,051 kg Stück  
 Weight of finger = 0,051 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,051 kg/pièce



# Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02675**

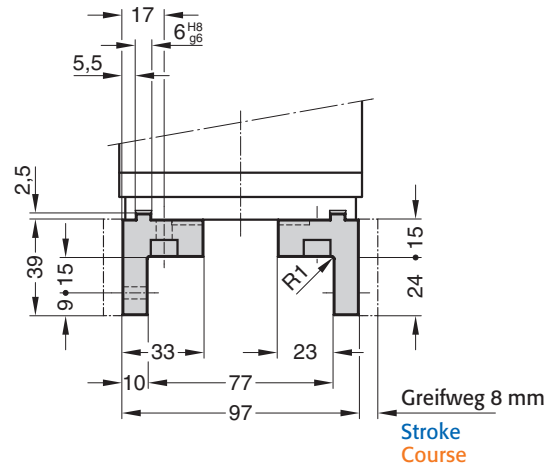
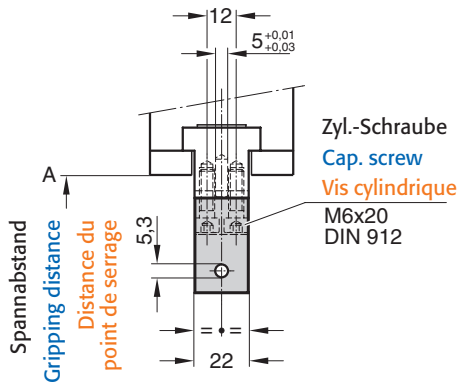
Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**3**



Greiffingergewicht = 0,109 kg Stück

Weight of finger = 0,109 kg/each

Masse d'un doigt = 0,109 kg/pièce

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02674**

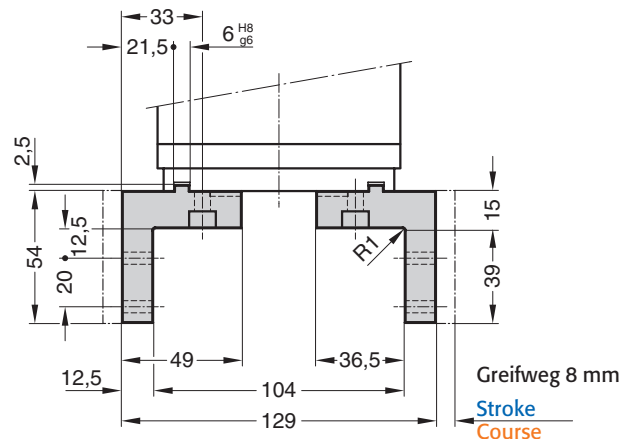
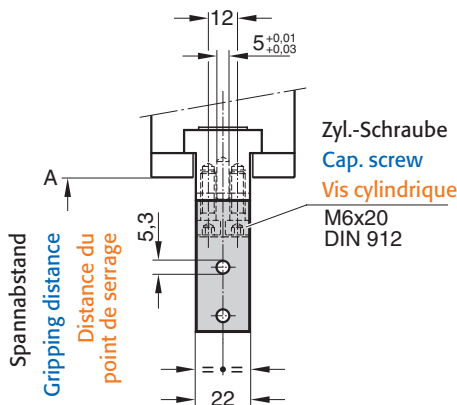
Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**3**



Greiffingergewicht = 0,191 kg Stück

Weight of finger = 0,191 kg/each

Masse d'un doigt = 0,191 kg/pièce

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02676**

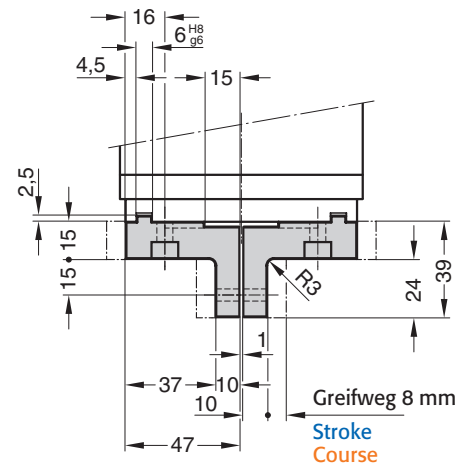
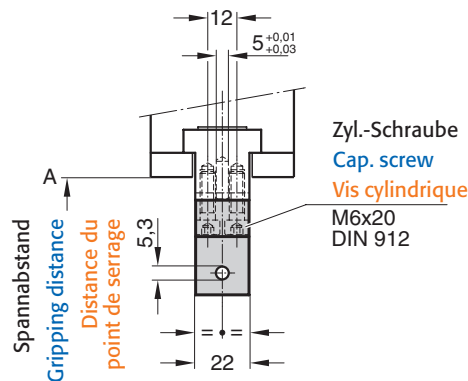
Greiffinger Ausführung „I“  
Innenspannung

Gripper fingers type „I“  
Internal gripping

Doigts type «I»  
À serrage intérieur

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**3**



Greiffingergewicht = 0,141 kg Stück

Weight of finger = 0,141 kg/each

Masse d'un doigt = 0,141 kg/pièce

# Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.02678**

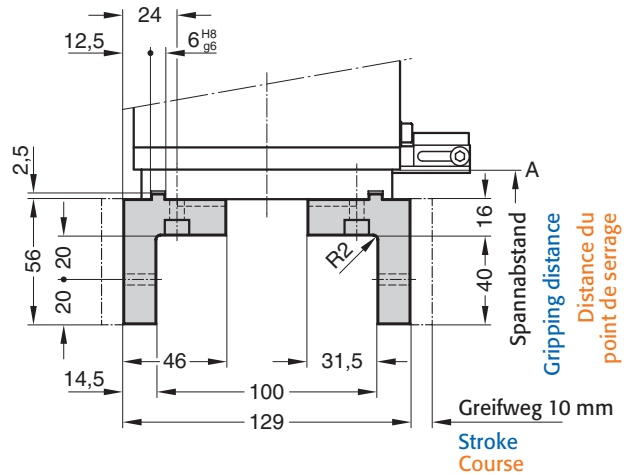
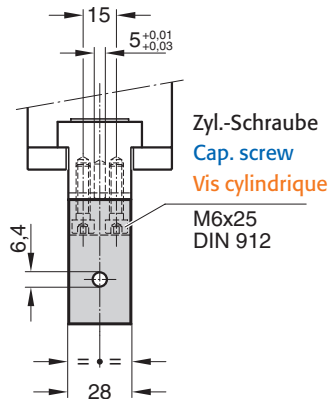
Baugröße  
 Sizes  
 Tailles

**4**

Greiffinger Ausführung „K“  
 Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
 External gripping

Doigts type «K»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,265 kg Stück  
 Weight of finger = 0,265 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,265 kg/pièce

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.02677**

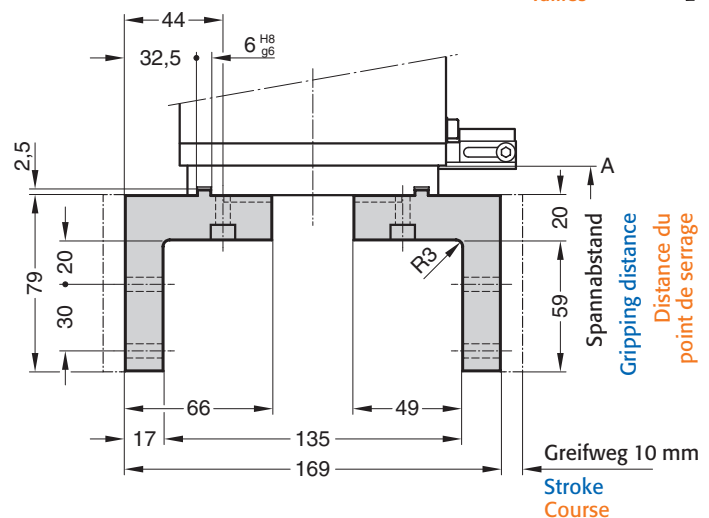
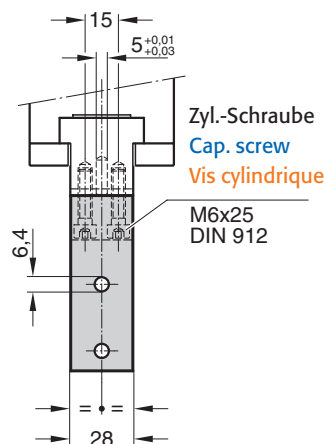
Baugröße  
 Sizes  
 Tailles

**4**

Greiffinger Ausführung „G“  
 Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
 External gripping

Doigts type «G»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,479 kg Stück  
 Weight of finger = 0,479 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,479 kg/pièce

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.02679**

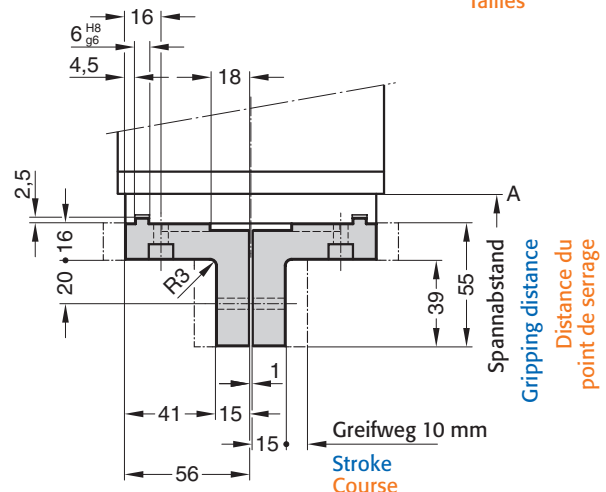
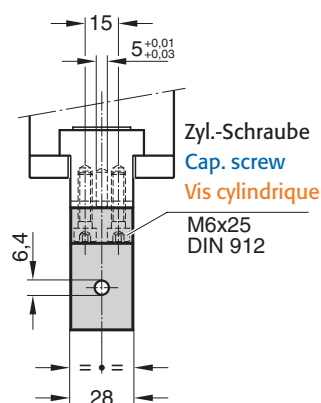
Baugröße  
 Sizes  
 Tailles

**4**

Greiffinger Ausführung „I“  
 Innenspannung

Gripper fingers type „I“  
 Internal gripping

Doigts type «I»  
 À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 0,289 kg Stück  
 Weight of finger = 0,289 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,289 kg/pièce



# Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

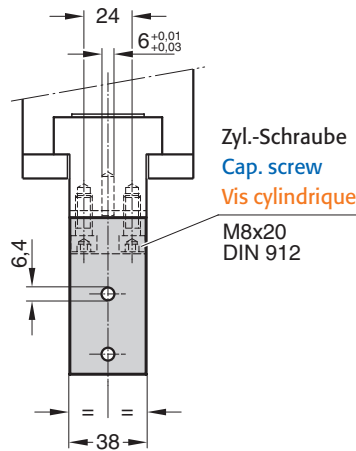
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02681**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

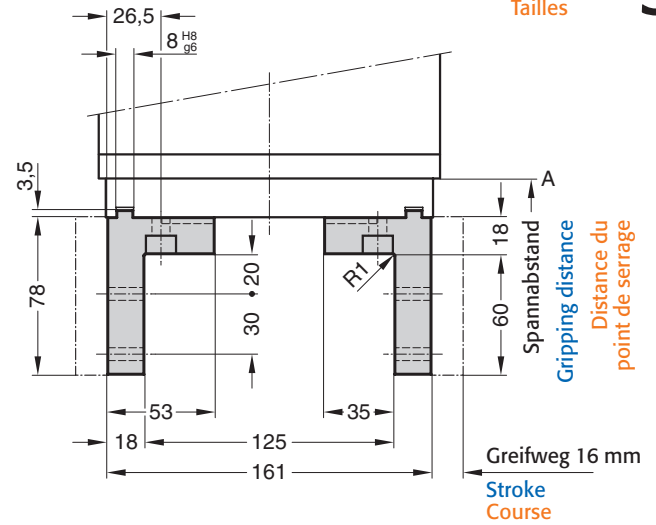
Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,560 kg Stück

Weight of finger = 0,560 kg/each

Masse d'un doigt = 0,560 kg/pièce



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**5**

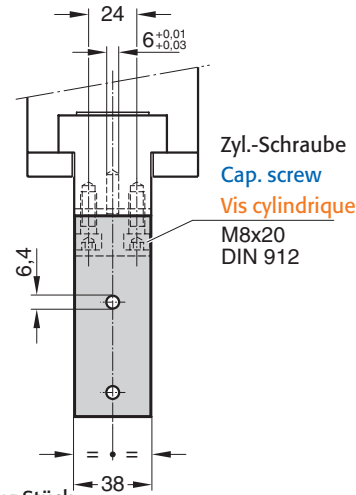
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02680**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

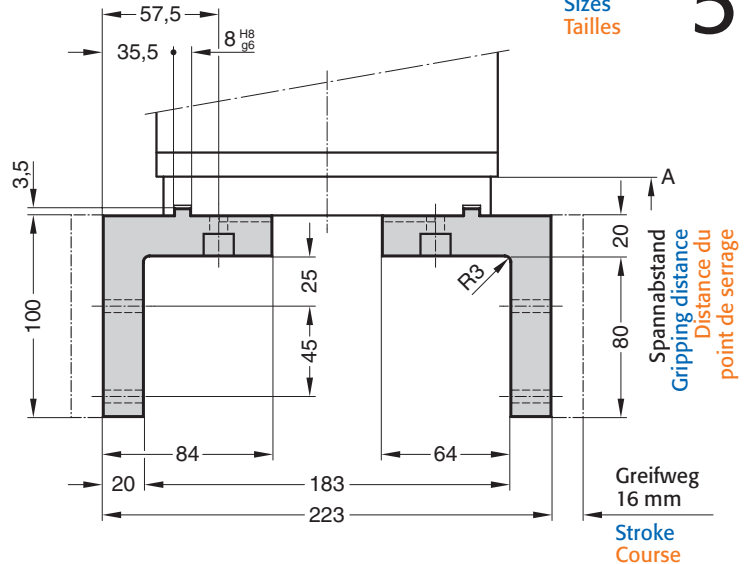
Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,929 kg Stück

Weight of finger = 0,929 kg/each

Masse d'un doigt = 0,929 kg/pièce



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**5**

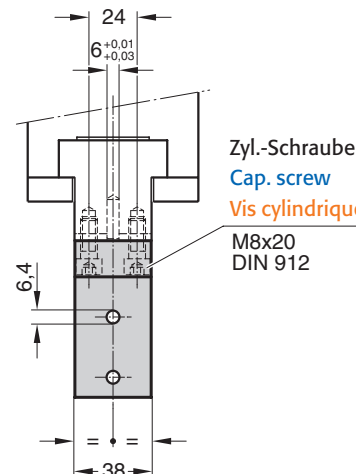
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02682**

Greiffinger Ausführung „I“  
Innenspannung

Gripper fingers type „I“  
Internal gripping

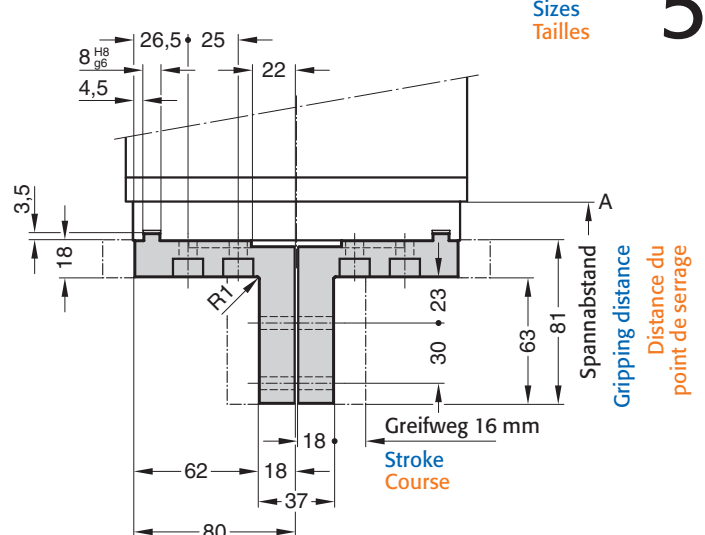
Doigts type «I»  
À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 0,663 kg Stück

Weight of finger = 0,663 kg/each

Masse d'un doigt = 0,663 kg/pièce



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**5**

# Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle



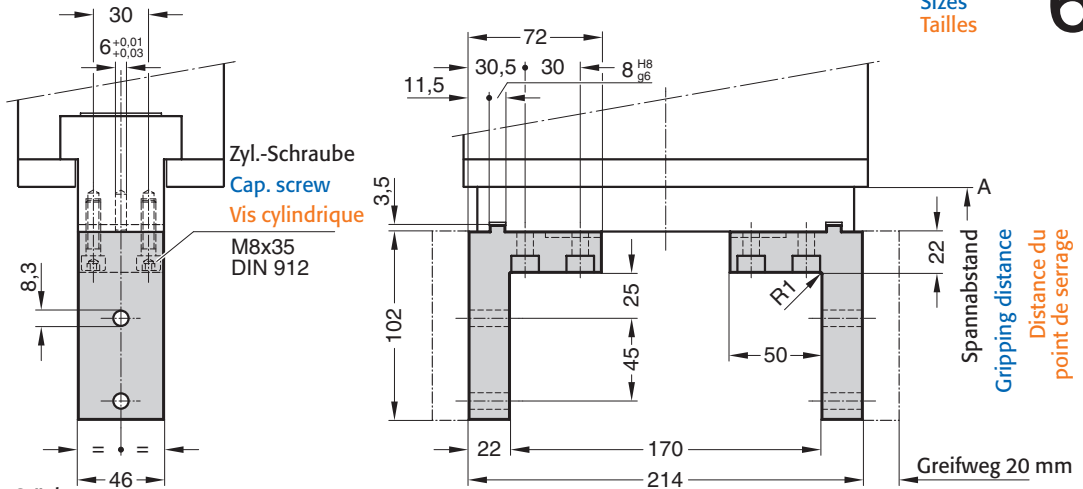
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02688**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 1,102 kg Stück

Weight of finger = 1,102 kg/each

Masse d'un doigt = 1,102 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**

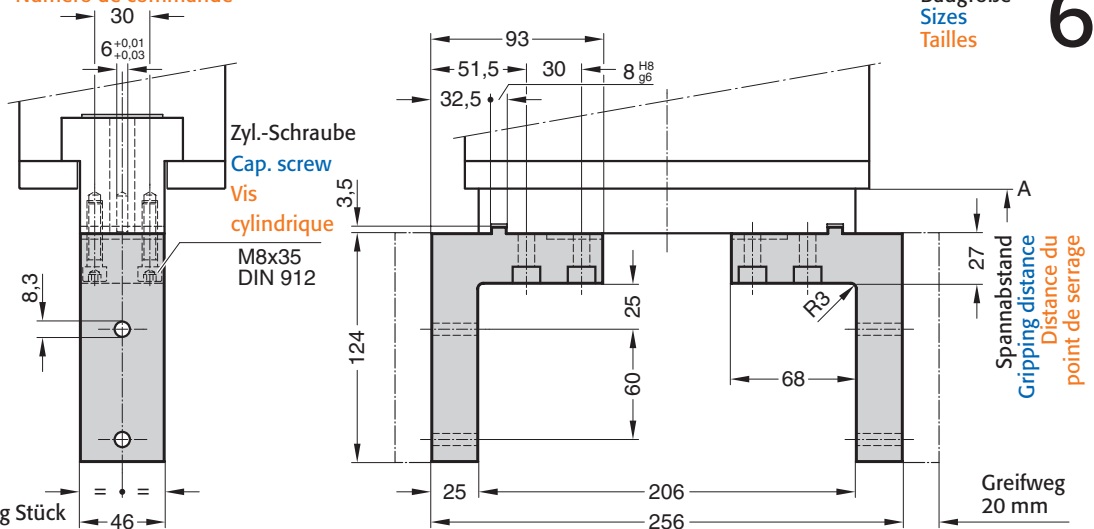
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02687**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 1,665 kg Stück

Weight of finger = 1,665 kg/each

Masse d'un doigt = 1,665 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**

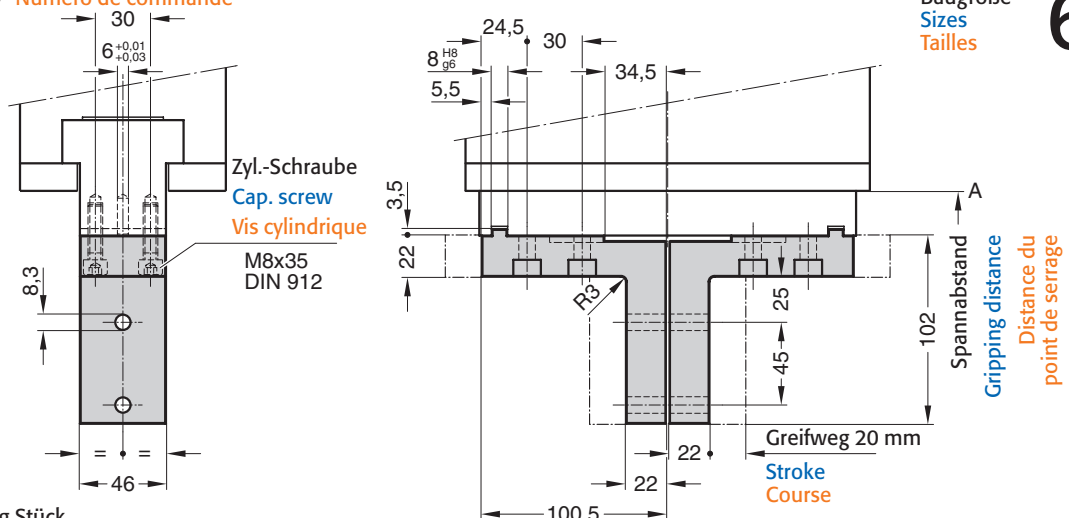
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02689**

Greiffinger Ausführung „I“  
Innenspannung

Gripper fingers type „I“  
Internal gripping

Doigts type «I»  
À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 1,290 kg Stück

Weight of finger = 1,290 kg/each

Masse d'un doigt = 1,290 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**



# Greiferfinger mit Verzahnung für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with toothing for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec denture pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

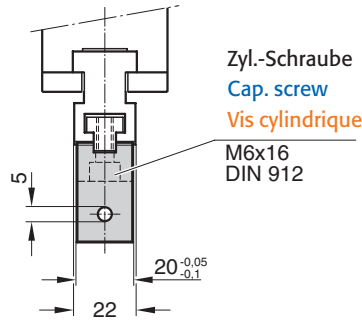
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.04890**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

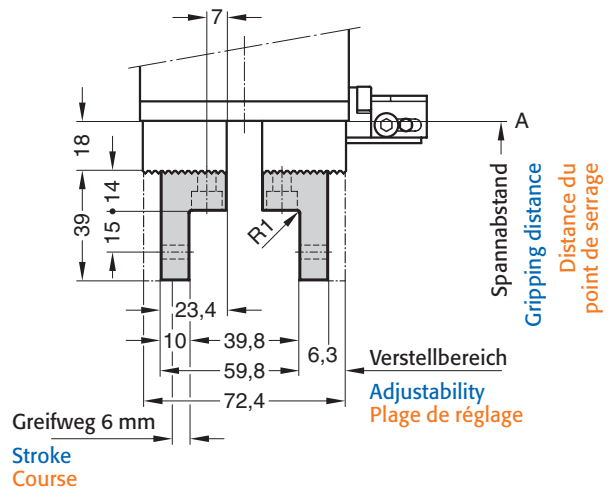
Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Zyl.-Schraube  
Cap. screw  
Vis cylindrique

M6x16  
DIN 912



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**2**

Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce

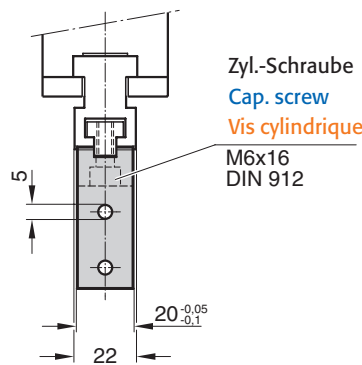
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01104**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

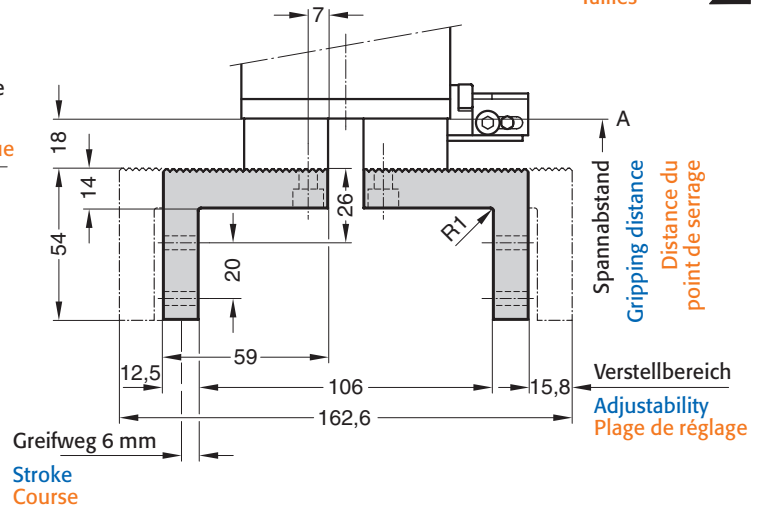
Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Zyl.-Schraube  
Cap. screw  
Vis cylindrique

M6x16  
DIN 912



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**2**

Greiffingergewicht = 0,190 kg Stück

Weight of finger = 0,190 kg/each

Masse d'un doigt = 0,190 kg/pièce

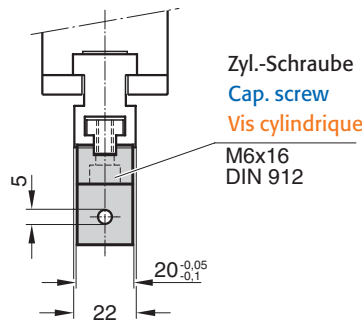
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.04890**

Greiffinger Ausführung „I“  
Innenspannung

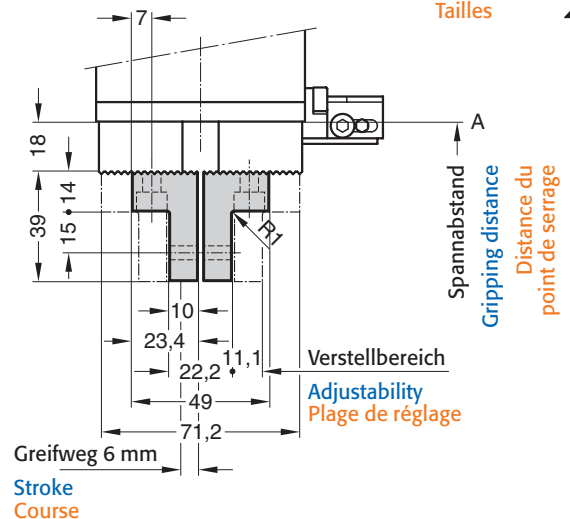
Gripper fingers type „I“  
Internal gripping

Doigts type «I»  
À serrage intérieur



Zyl.-Schraube  
Cap. screw  
Vis cylindrique

M6x16  
DIN 912



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**2**

Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce



# Greiferfinger mit Verzahnung für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with toothing for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec denture pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle



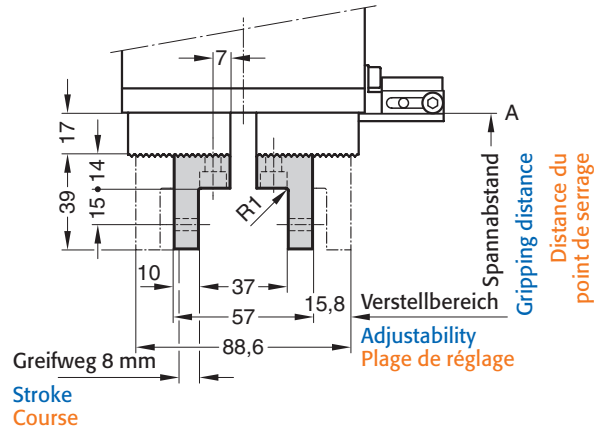
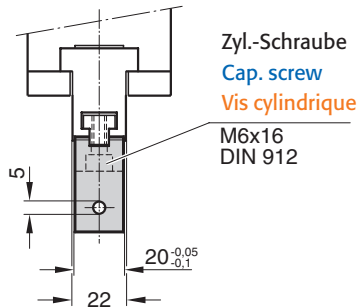
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.04890**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type "K"  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**3**

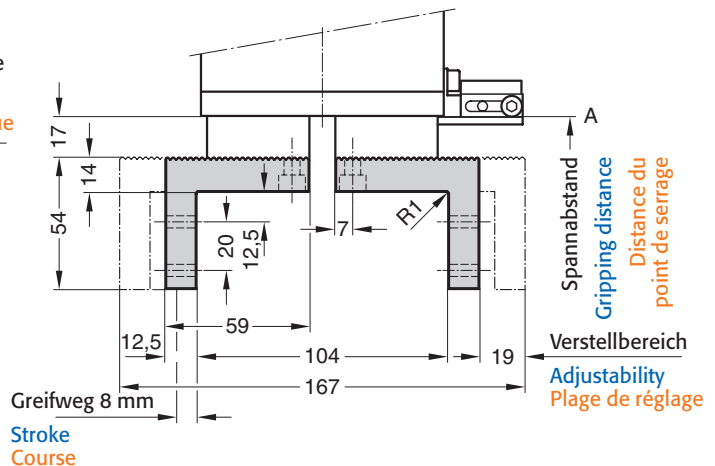
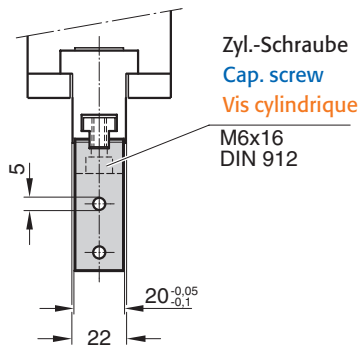
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01104**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type "G"  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,190 kg Stück

Weight of finger = 0,190 kg/each

Masse d'un doigt = 0,190 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**3**

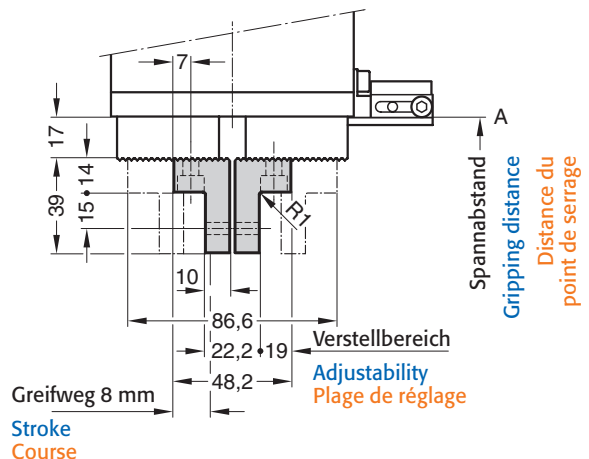
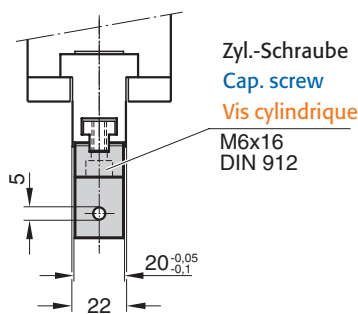
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.04890**

Greiffinger Ausführung „I“  
Innenspannung

Gripper fingers type "I"  
Internal gripping

Doigts type «I»  
À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**3**



# Greiferfinger mit Verzahnung für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with toothing for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec denture pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

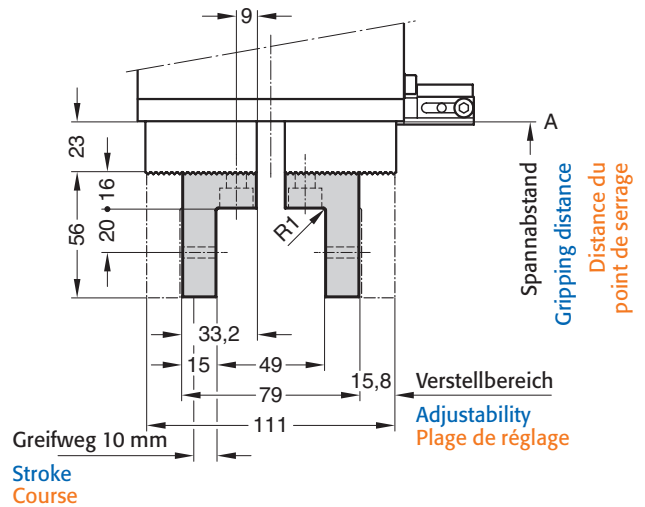
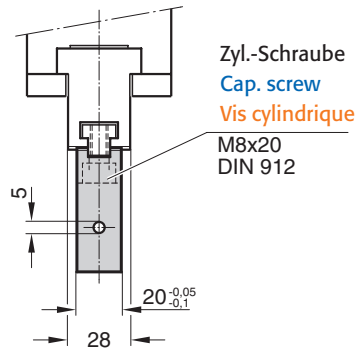
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01105**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,160 kg Stück

Weight of finger = 0,160 kg/each

Masse d'un doigt = 0,160 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

4

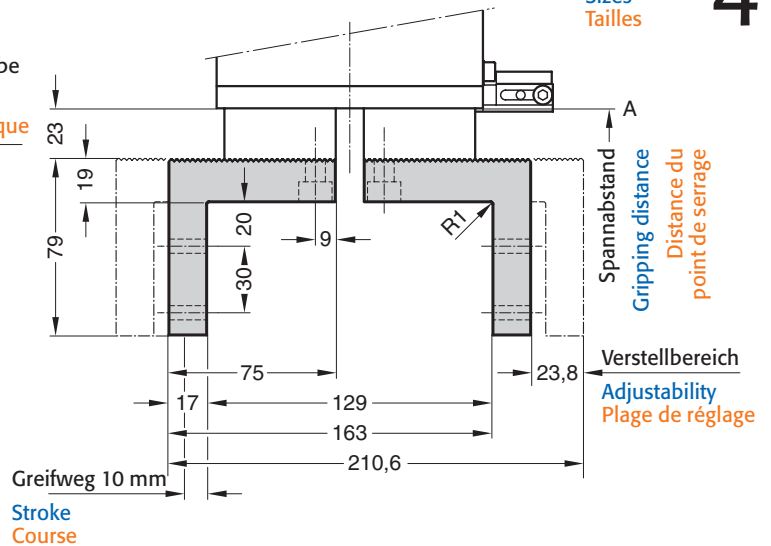
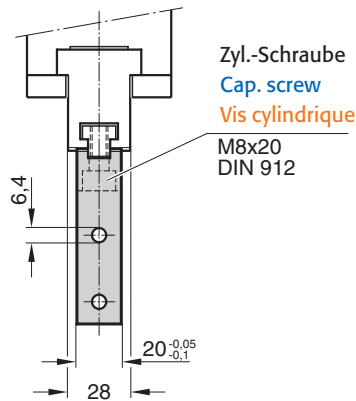
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01106**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,440 kg Stück

Weight of finger = 0,440 kg/each

Masse d'un doigt = 0,440 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

4

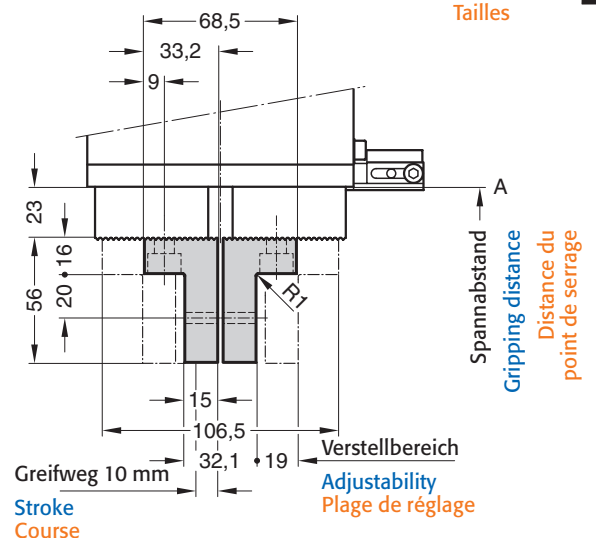
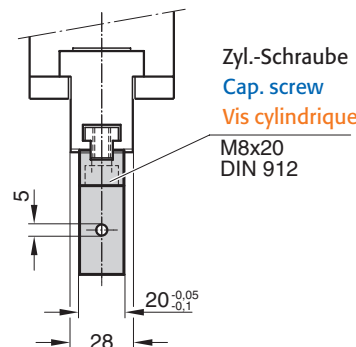
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01105**

Greiffinger Ausführung „I“  
Innenspannung

Gripper fingers type „I“  
Internal gripping

Doigts type «I»  
À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 0,160 kg Stück

Weight of finger = 0,160 kg/each

Masse d'un doigt = 0,160 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

4

# Greiferfinger mit Verzahnung für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with toothing for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec denture pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

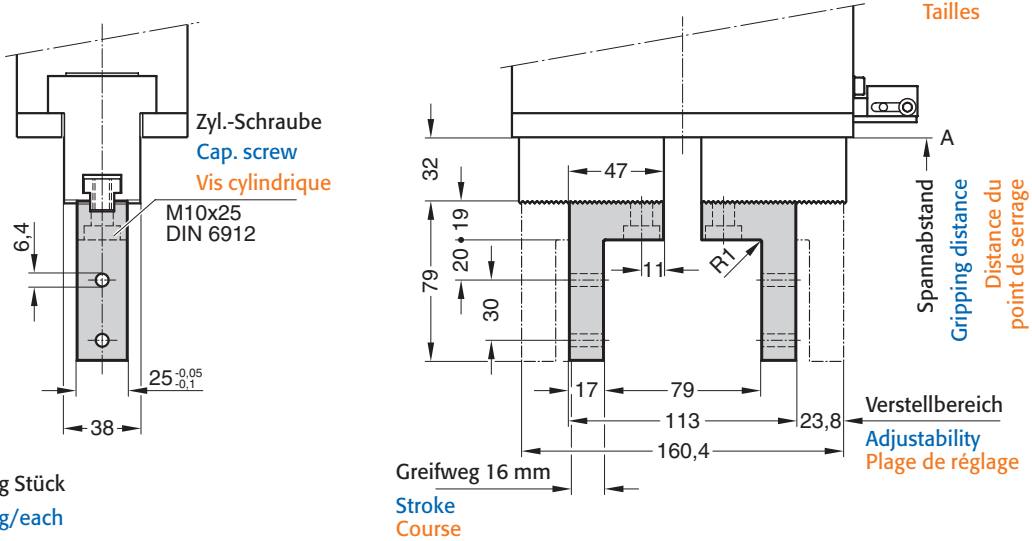


Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01107**

Greiffinger Ausführung „K“  
 Außenspannung

Gripper fingers type "K"  
 External gripping

Doigts type «K»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,350 kg Stück  
 Weight of finger = 0,350 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,350 kg/pièce

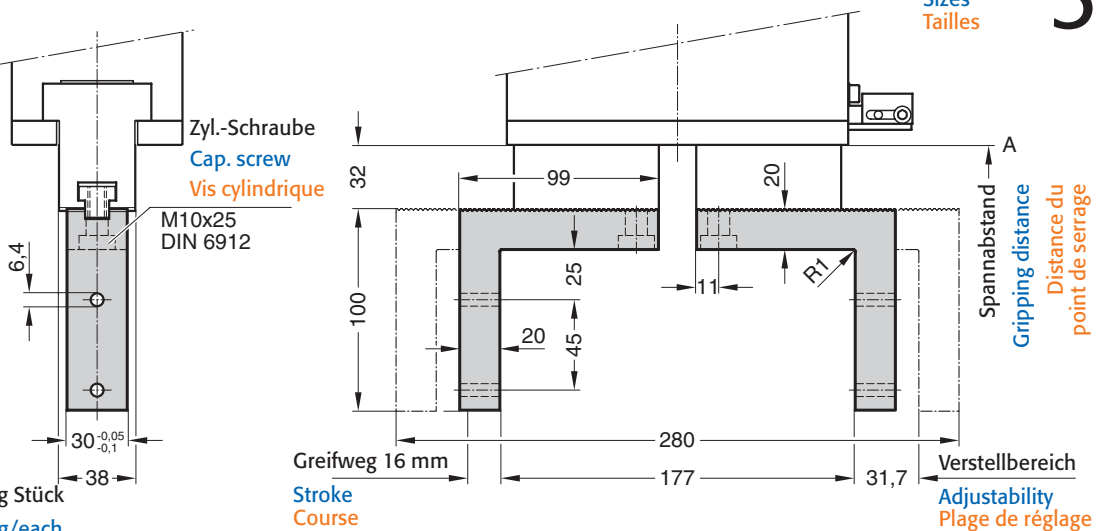
Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **5**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01108**

Greiffinger Ausführung „G“  
 Außenspannung

Gripper fingers type "G"  
 External gripping

Doigts type «G»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,780 kg Stück  
 Weight of finger = 0,780 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,780 kg/pièce

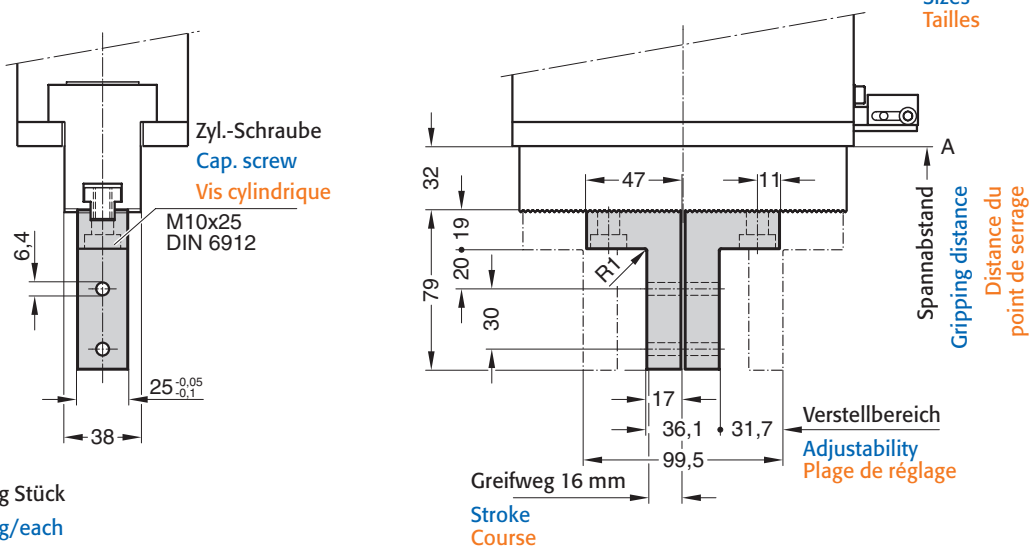
Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **5**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01107**

Greiffinger Ausführung „I“  
 Innenspannung

Gripper fingers type "I"  
 Internal gripping

Doigts type «I»  
 À serrage intérieur



Greiffingergewicht = 0,350 kg Stück  
 Weight of finger = 0,350 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,350 kg/pièce

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **5**



# Greiferfinger mit Verzahnung für 2-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with toothing for 2 finger gripper parallel movement

### Doigts avec denture pour pince à 2 doigts à mouvement parallèle

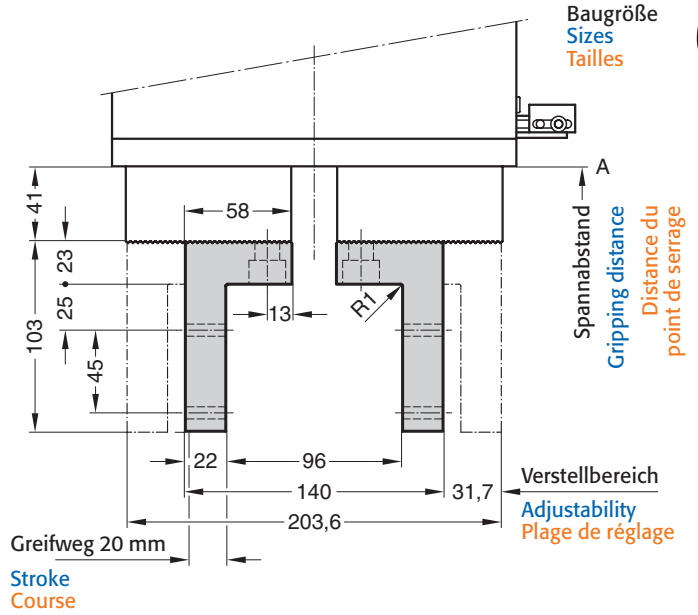
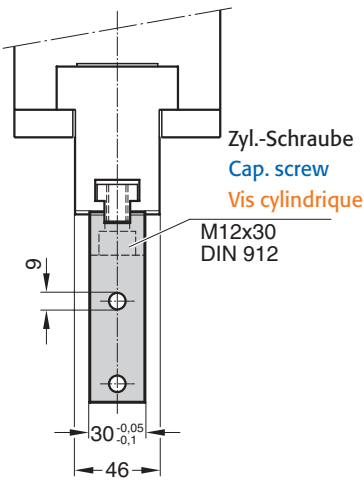
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01109**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**

Greiffingergewicht = 0,680 kg Stück

Weight of finger = 0,680 kg/each

Masse d'un doigt = 0,680 kg/pièce

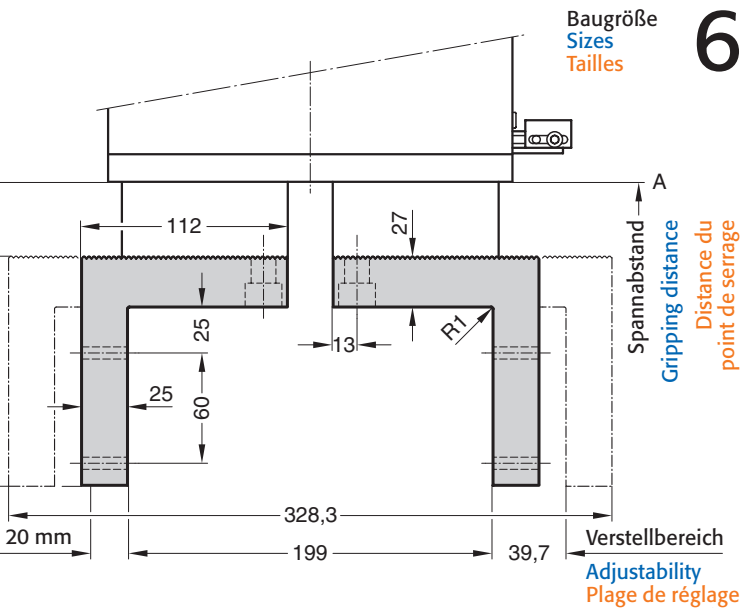
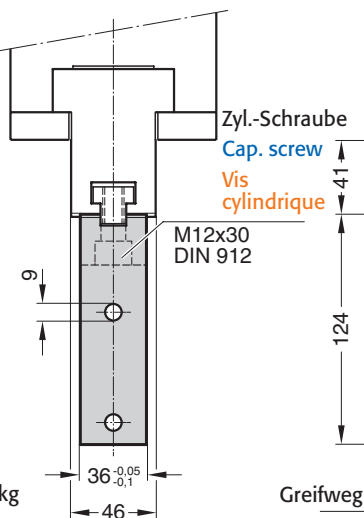
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01110**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**

Greiffingergewicht = 1,450 kg Stück

Weight of finger = 1,450 kg/each

Masse d'un doigt = 1,450 kg/pièce

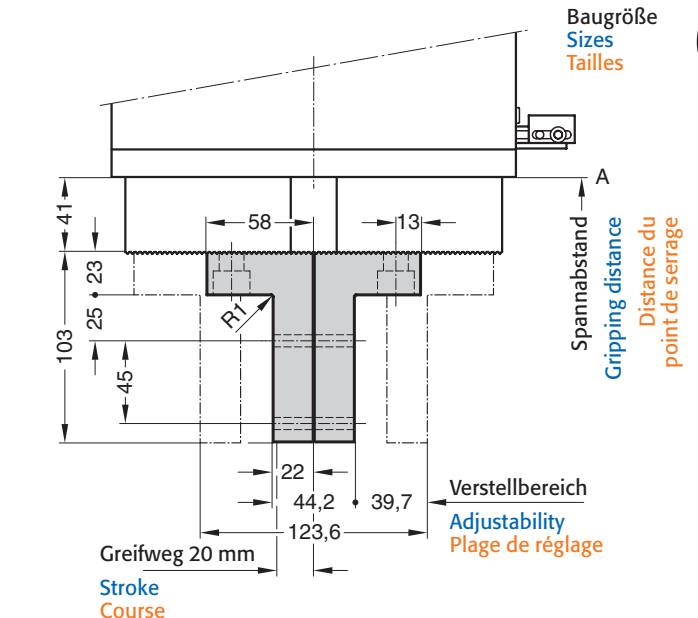
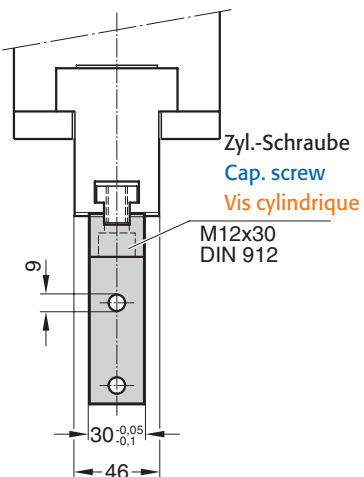
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01109**

Greiffinger Ausführung „I“  
Innenspannung

Gripper fingers type „I“  
Internal gripping

Doigts type «I»  
À serrage intérieur



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**

Greiffingergewicht = 0,680 kg Stück

Weight of finger = 0,680 kg/each

Masse d'un doigt = 0,680 kg/pièce

# Greiferfinger mit Quernut für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 3 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle



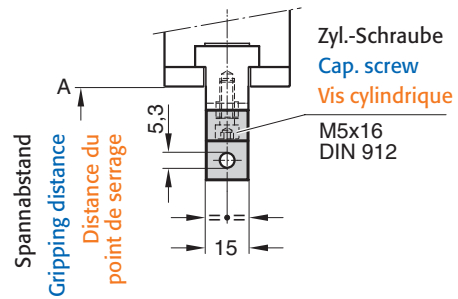
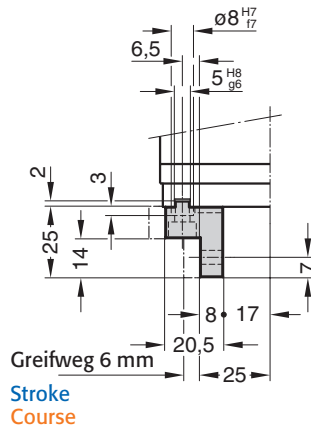
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02672**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**2**

Greiffingergewicht = 0,033 kg Stück

Weight of finger = 0,033 kg/each

Masse d'un doigt = 0,033 kg/pièce

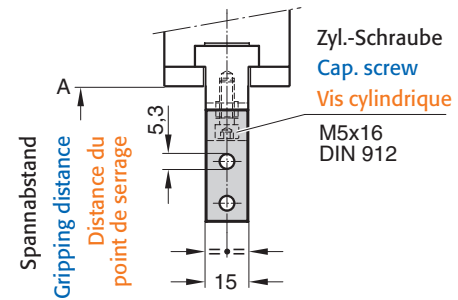
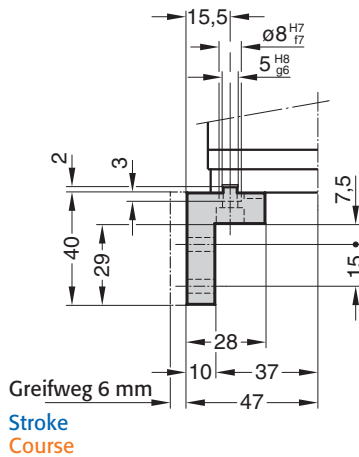
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02671**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**2**

Greiffingergewicht = 0,061 kg Stück

Weight of finger = 0,061 kg/each

Masse d'un doigt = 0,061 kg/pièce



# Greiferfinger mit Quernut für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 3 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

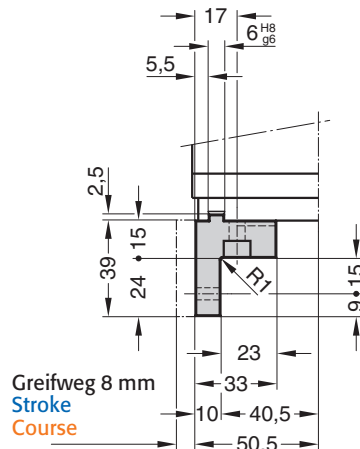
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02675

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



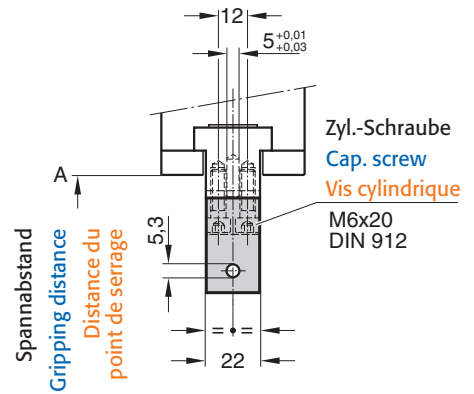
Greiffingergewicht = 0,109 kg Stück

Weight of finger = 0,109 kg/each

Masse d'un doigt = 0,109 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

3



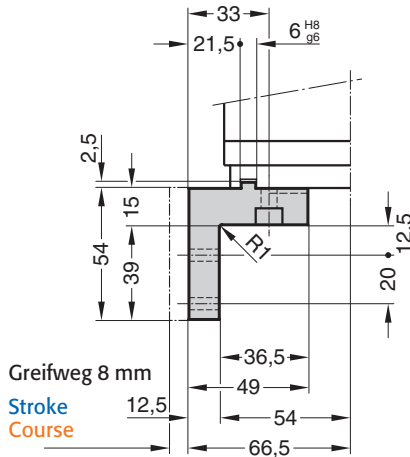
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.02674

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



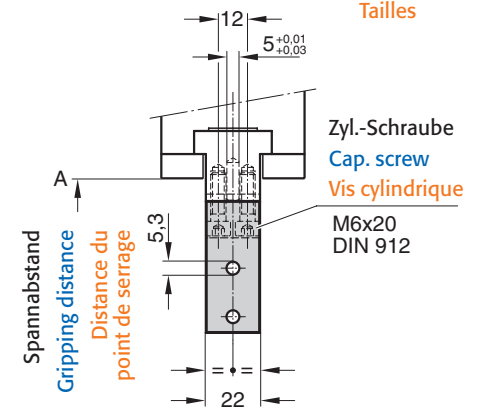
Greiffingergewicht = 0,191 kg Stück

Weight of finger = 0,191 kg/each

Masse d'un doigt = 0,191 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

3



# Greiferfinger mit Quernut für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 3 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle



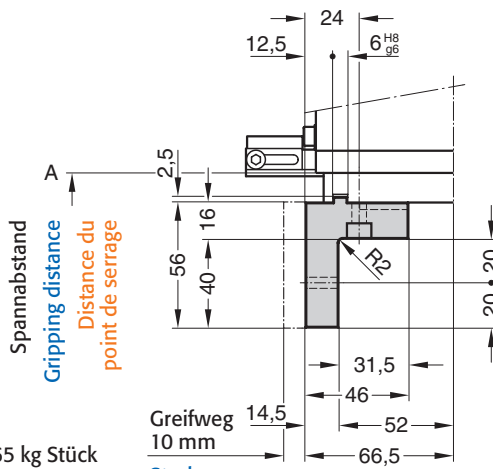
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02678**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type "K"  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur

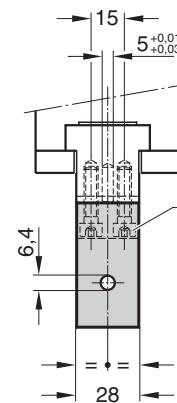


Greiffingergewicht = 0,265 kg Stück

Weight of finger = 0,265 kg/each

Masse d'un doigt = 0,265 kg/pièce

Stroke  
Course



Zyl.-Schraube  
Cap. screw  
Vis cylindrique  
M6x25  
DIN 912

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**4**

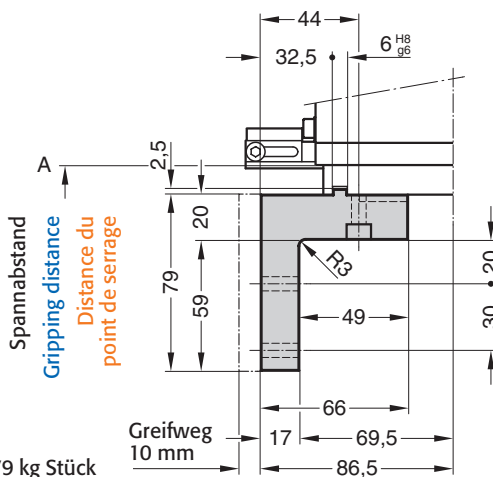
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02677**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type "G"  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur

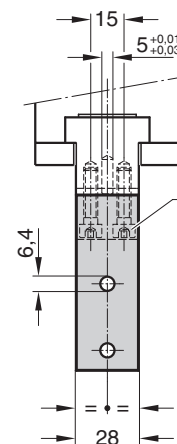


Greiffingergewicht = 0,479 kg Stück

Weight of finger = 0,479 kg/each

Masse d'un doigt = 0,479 kg/pièce

Stroke  
Course



Zyl.-Schraube  
Cap. screw  
Vis cylindrique  
M6x25  
DIN 912

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**4**



# Greiferfinger mit Quernut für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 3 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

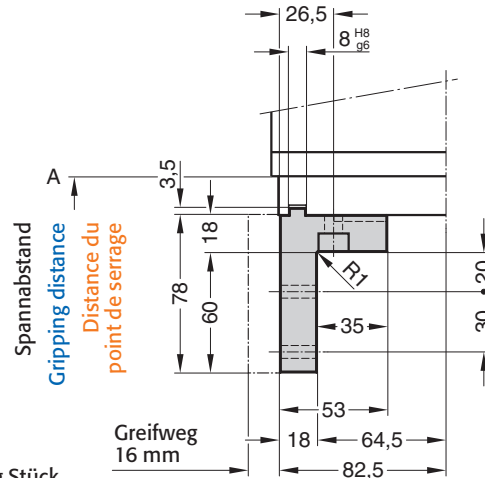
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02681**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,560 kg Stück

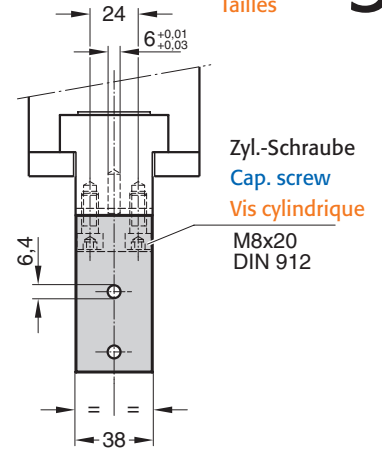
Weight of finger = 0,560 kg/each

Masse d'un doigt = 0,560 kg/pièce

Stroke  
Course

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**5**



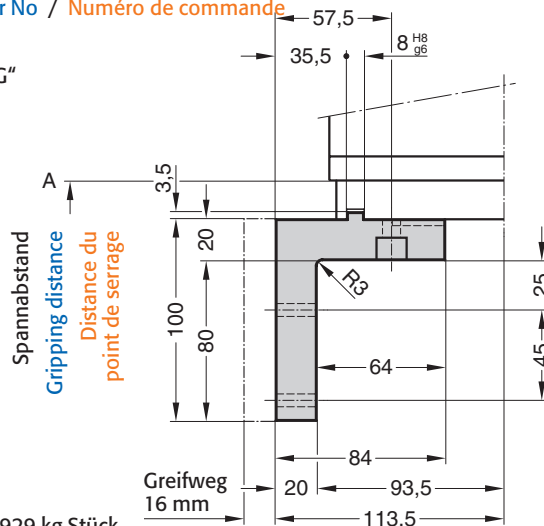
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02680**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,929 kg Stück

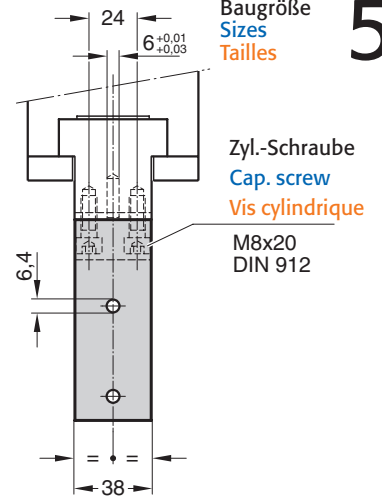
Weight of finger = 0,929 kg/each

Masse d'un doigt = 0,929 kg/pièce

Stroke  
Course

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**5**





# Greiferfinger mit Quernut für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 3 finger gripper parallel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle



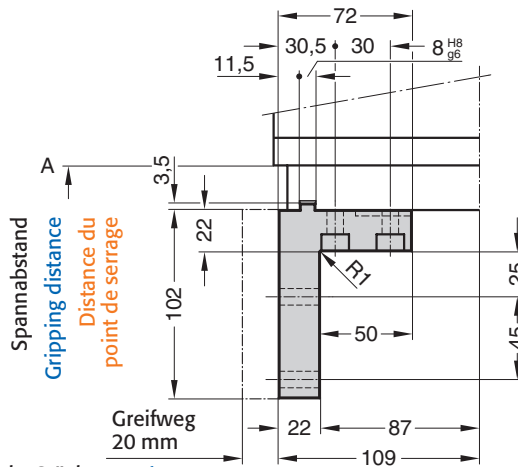
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02688**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type "K"  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur

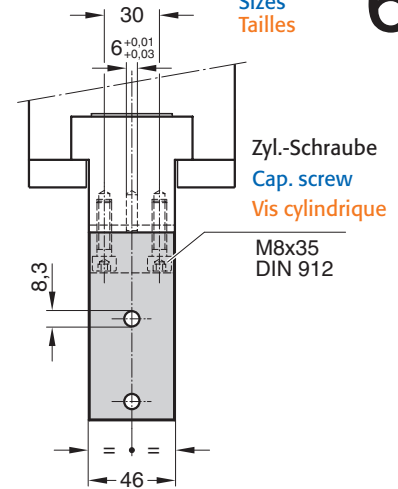


Greiffingergewicht = 1,102 kg Stück

Weight of finger = 1,102 kg/each

Masse d'un doigt = 1,102 kg/pièce

Stroke  
Course



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**

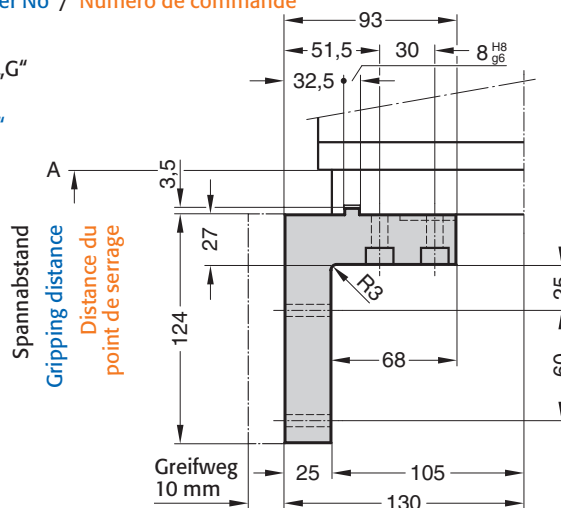
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02687**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type "G"  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur

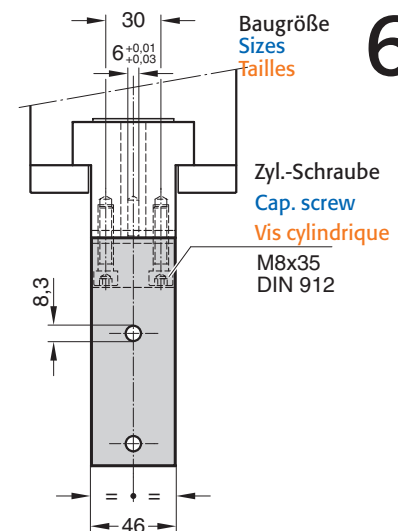


Greiffingergewicht = 1,665 kg Stück

Weight of finger = 1,665 kg/each

Masse d'un doigt = 1,665 kg/pièce

Stroke  
Course



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**



# Greiferfinger mit Verzahnung für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Gripper fingers with toothing for 3 finger gripper parallel movement

### Doigts avec denture pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

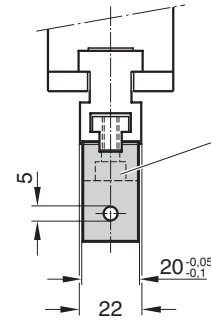
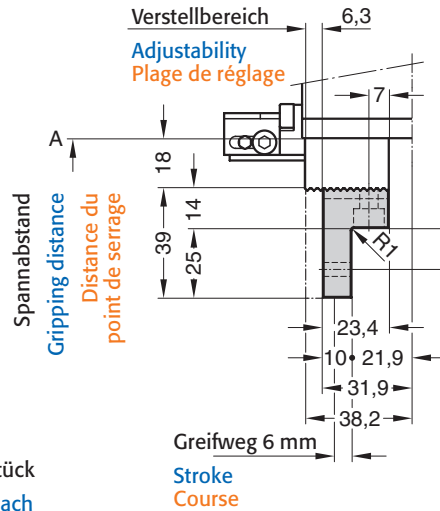
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.04890

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Baugröße  
Sizes  
Tailles

2

Zyl.-Schraube  
Cap. screw  
Vis cylindrique  
M6x16  
DIN 912

Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück

Weight of finger = 0,060 kg/each

Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce

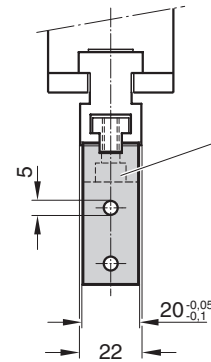
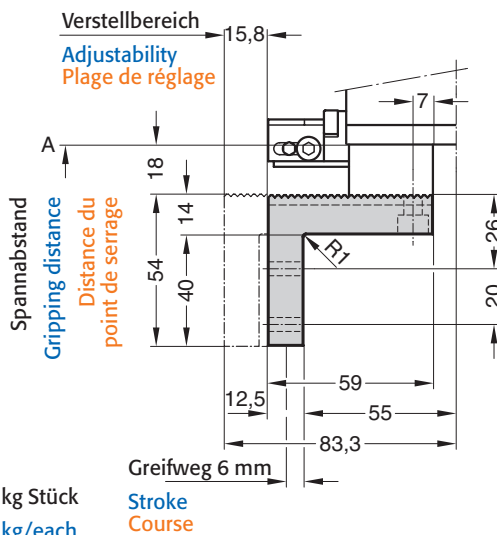
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01104

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Baugröße  
Sizes  
Tailles

2

Zyl.-Schraube  
Cap. screw  
Vis cylindrique  
M6x16  
DIN 912

Greiffingergewicht = 0,190 kg Stück

Weight of finger = 0,190 kg/each

Masse d'un doigt = 0,190 kg/pièce

# Greiffinger mit Verzahnung für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Fingers with toothing for 3 finger gripper, parallel movement

### Doigts avec denture pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle



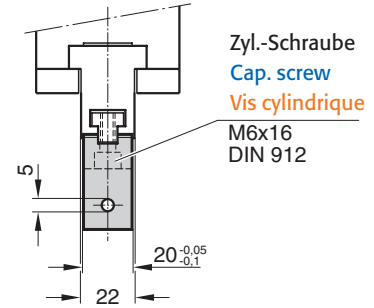
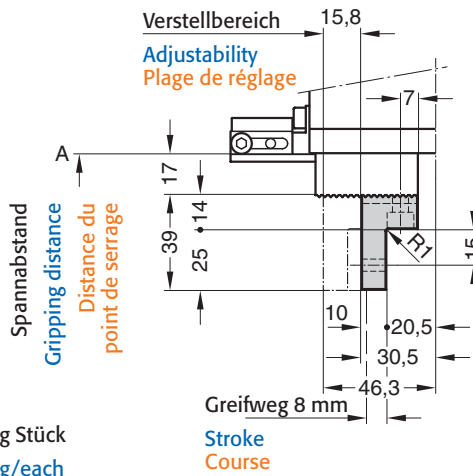
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.04890

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type "K"  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,060 kg Stück  
Weight of finger = 0,060 kg/each  
Masse d'un doigt = 0,060 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

3

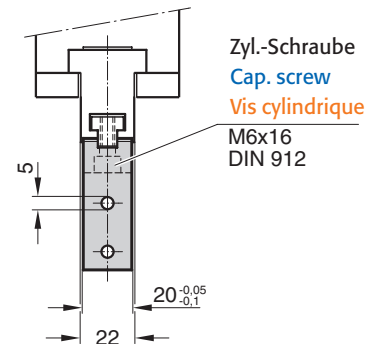
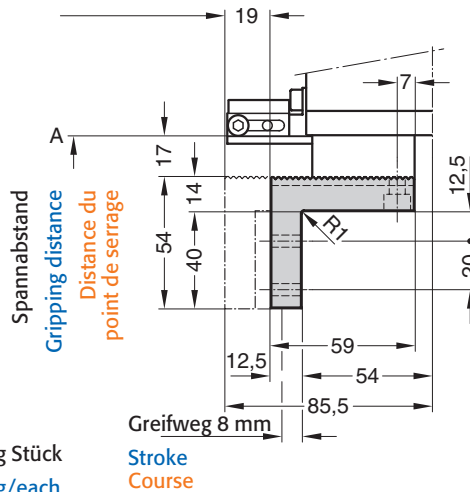
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

0.510.01104

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type "G"  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,190 kg Stück  
Weight of finger = 0,190 kg/each  
Masse d'un doigt = 0,190 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

3



# Greiffinger mit Verzahnung für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Fingers with toothing for 3 finger gripper, parallel movement

### Doigts avec denture pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

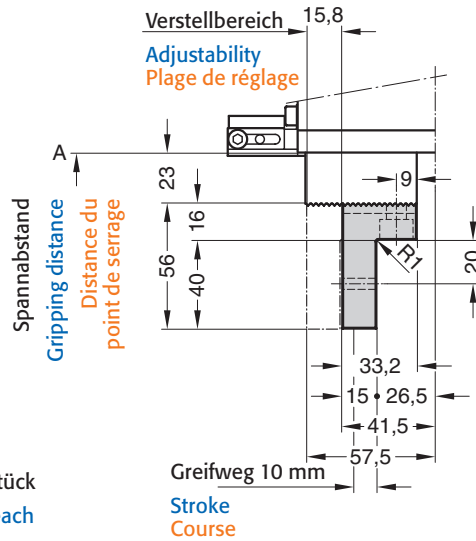
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01105**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



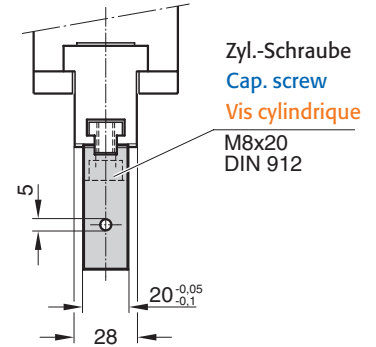
Greiffingergewicht = 0,160 kg Stück

Weight of finger = 0,160 kg/each

Masse d'un doigt = 0,160 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**4**



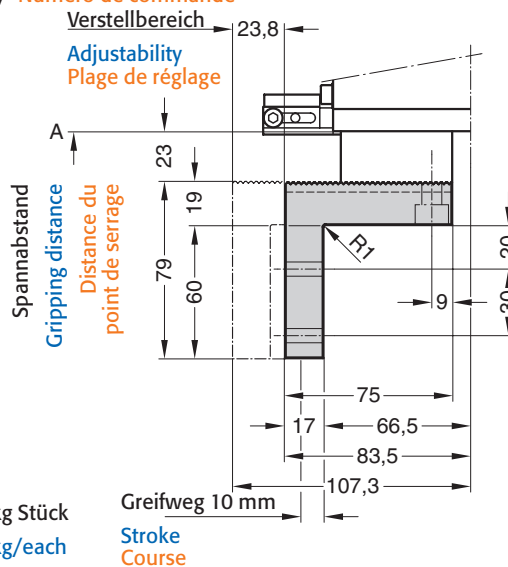
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.01106**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



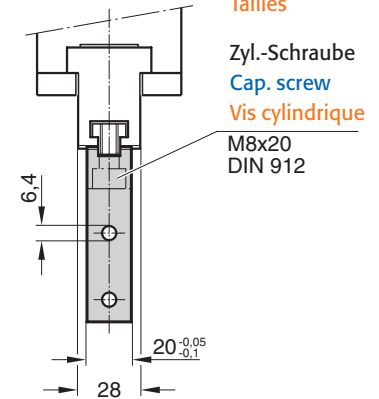
Greiffingergewicht = 0,440 kg Stück

Weight of finger = 0,440 kg/each

Masse d'un doigt = 0,440 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**4**



# Greiffinger mit Verzahnung für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Fingers with toothing for 3 finger gripper, parallel movement

### Doigts avec denture pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

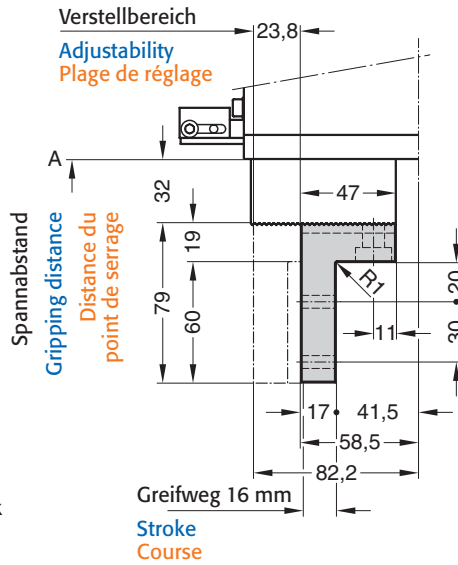


Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01107**

Greiffinger Ausführung „K“  
 Außenspannung

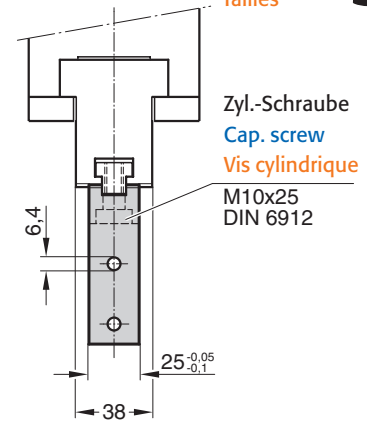
Gripper fingers type "K"  
 External gripping

Doigts type «K»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,350 kg Stück  
 Weight of finger = 0,350 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,350 kg/pièce

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **5**

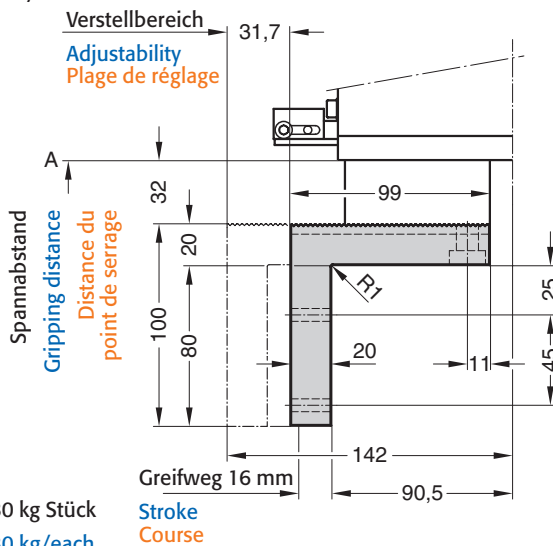


Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01108**

Greiffinger Ausführung „G“  
 Außenspannung

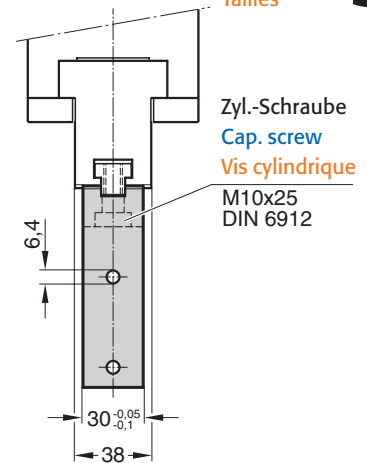
Gripper fingers type "G"  
 External gripping

Doigts type «G»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,780 kg Stück  
 Weight of finger = 0,780 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,780 kg/pièce

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **5**





# Greiffinger mit Verzahnung für 3-Finger-Greifer, Parallelbewegung

## Fingers with toothing for 3 finger gripper, parallel movement

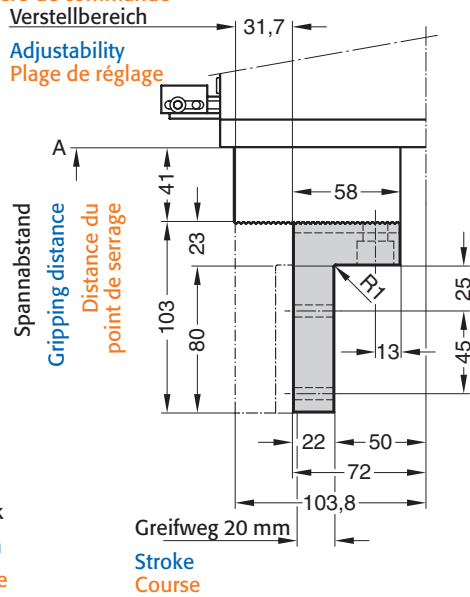
### Doigts avec denture pour pince à 3 doigts à mouvement parallèle

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01109**

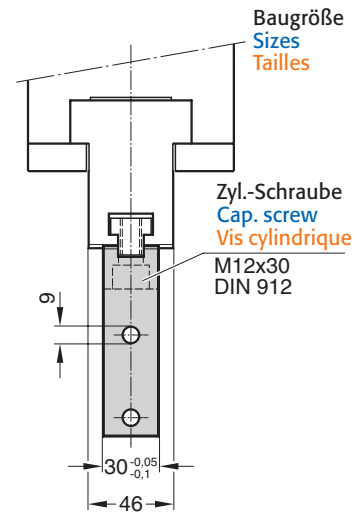
Greiffinger Ausführung „K“  
 Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
 External gripping

Doigts type «K»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,680 kg Stück  
 Weight of finger = 0,680 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,680 kg/pièce



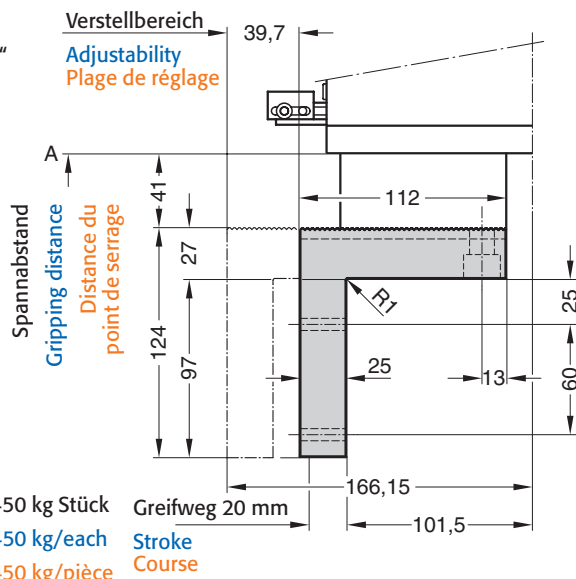
6

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01110**

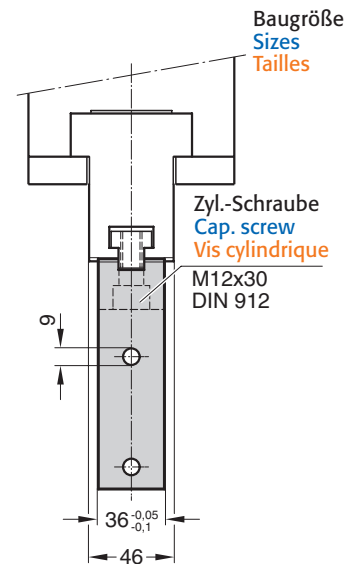
Greiffinger Ausführung „G“  
 Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
 External gripping

Doigts type «G»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 1,450 kg Stück  
 Weight of finger = 1,450 kg/each  
 Masse d'un doigt = 1,450 kg/pièce



6

Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung  
 Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement  
 Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire



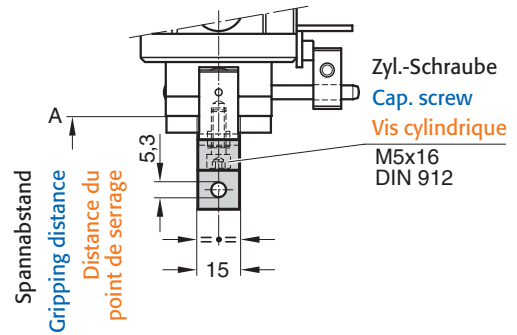
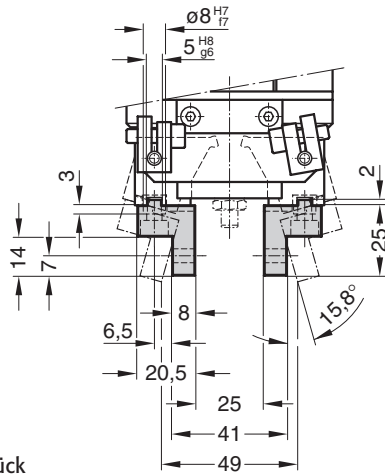
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
 0.510.02672

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **2**

Greiffinger Ausführung „K“  
 Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
 External gripping

Doigts type «K»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,033 kg Stück  
 Weight of finger = 0,033 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,033 kg/pièce

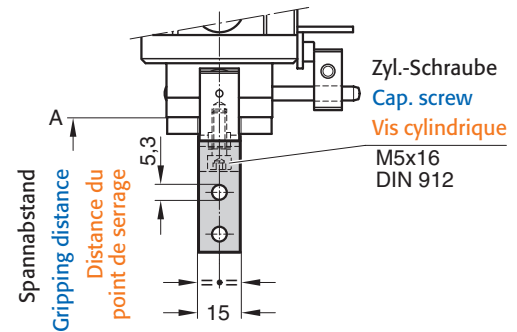
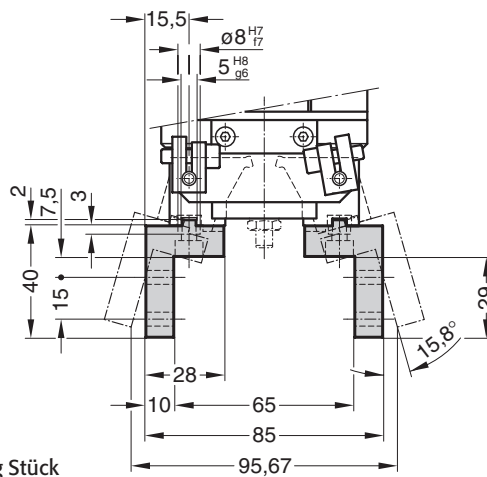
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
 0.510.02671

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles **2**

Greiffinger Ausführung „G“  
 Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
 External gripping

Doigts type «G»  
 À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,061 kg Stück  
 Weight of finger = 0,061 kg/each  
 Masse d'un doigt = 0,061 kg/pièce



# Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire

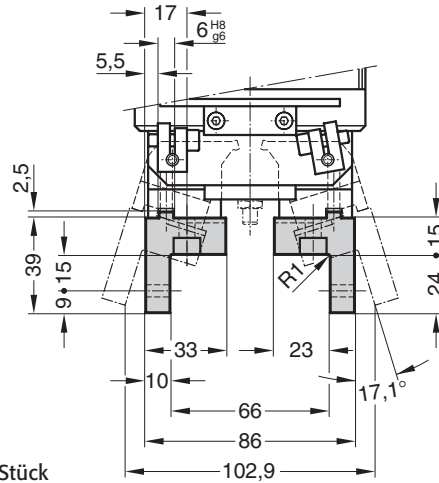
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02675**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



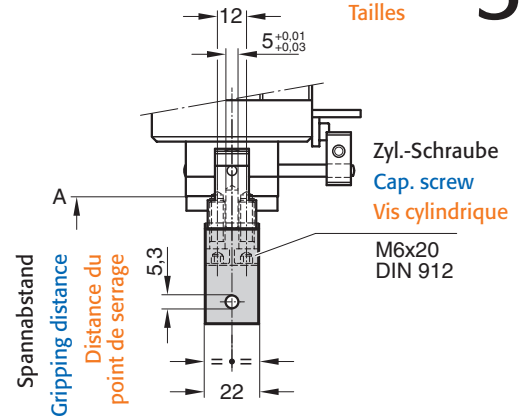
Greiffingergewicht = 0,109 kg Stück

Weight of finger = 0,109 kg/each

Masse d'un doigt = 0,109 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**3**



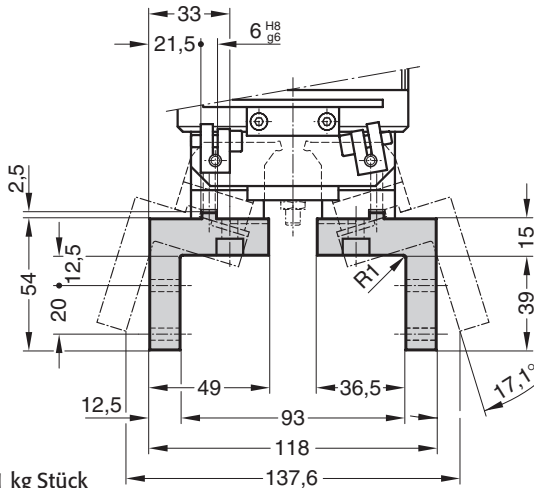
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02674**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



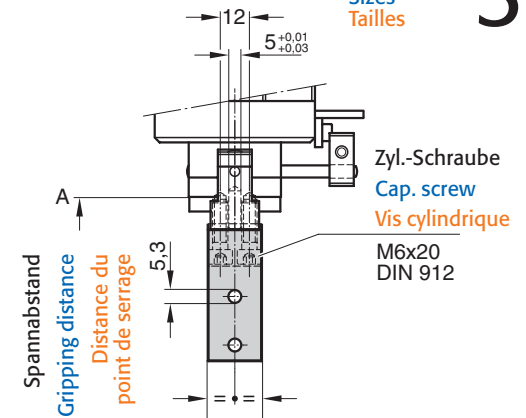
Greiffingergewicht = 0,191 kg Stück

Weight of finger = 0,191 kg/each

Masse d'un doigt = 0,191 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**3**





# Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02678**

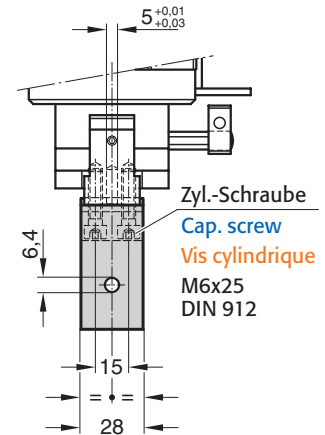
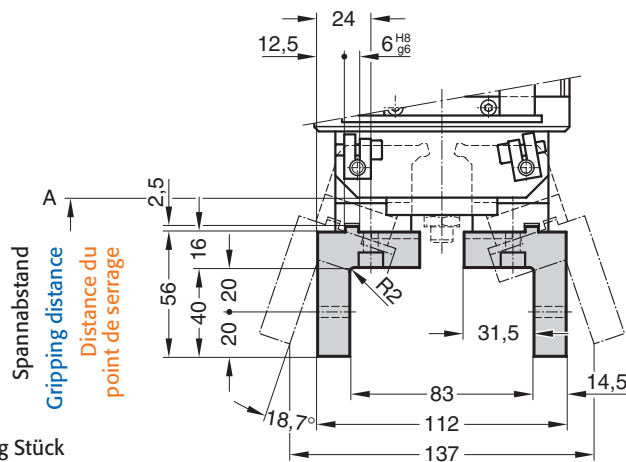
Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**4**



Greiffingergewicht = 0,265 kg Stück

Weight of finger = 0,265 kg/each

Masse d'un doigt = 0,265 kg/pièce

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02677**

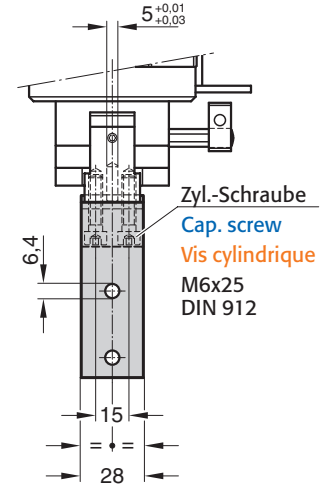
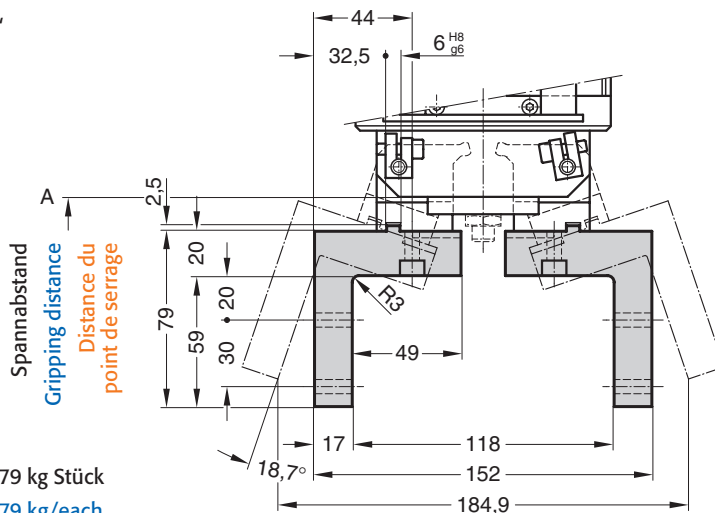
Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur

Baugröße  
Sizes  
Tailles

**4**



Greiffingergewicht = 0,479 kg Stück

Weight of finger = 0,479 kg/each

Masse d'un doigt = 0,479 kg/pièce



# Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire

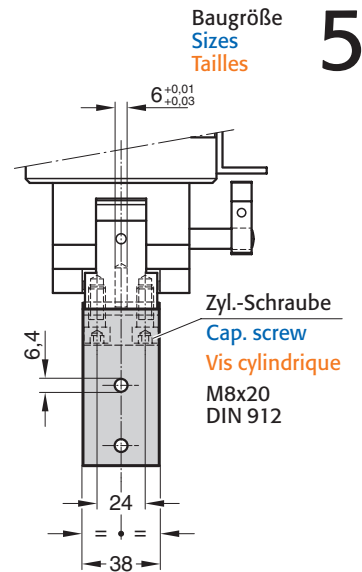
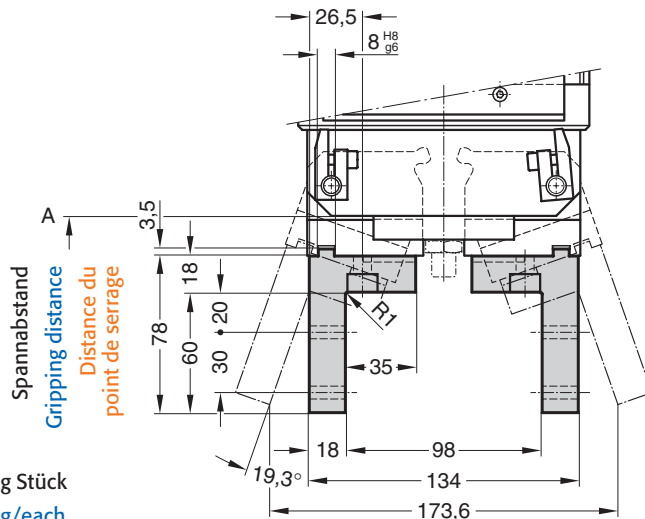
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02681**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,560 kg Stück

Weight of finger = 0,560 kg/each

Masse d'un doigt = 0,560 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

5

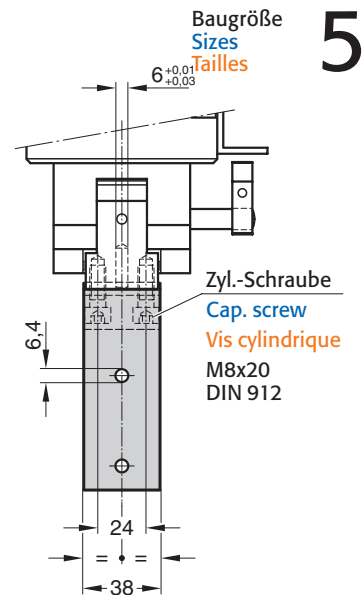
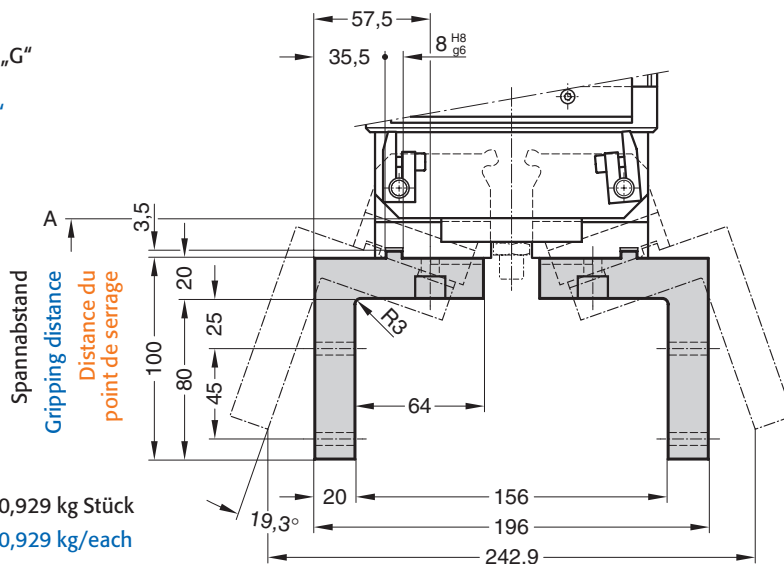
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02680**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Greiffingergewicht = 0,929 kg Stück

Weight of finger = 0,929 kg/each

Masse d'un doigt = 0,929 kg/pièce

Baugröße  
Sizes  
Tailles

5

# Greiferfinger mit Quernut für 2-Finger-Greifer, Winkelbewegung

## Gripper fingers with transverse groove for 2 finger gripper swivel movement

### Doigts avec rainure transversale pour pince à 2 doigts à mouvement angulaire



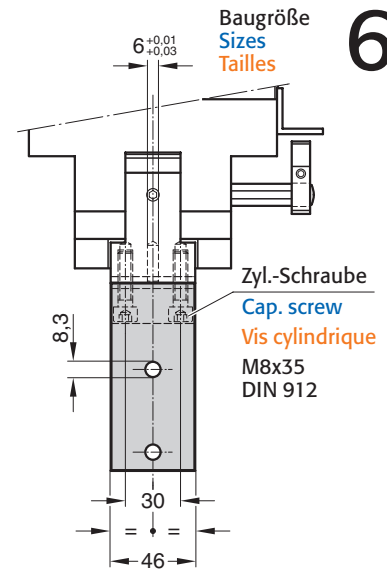
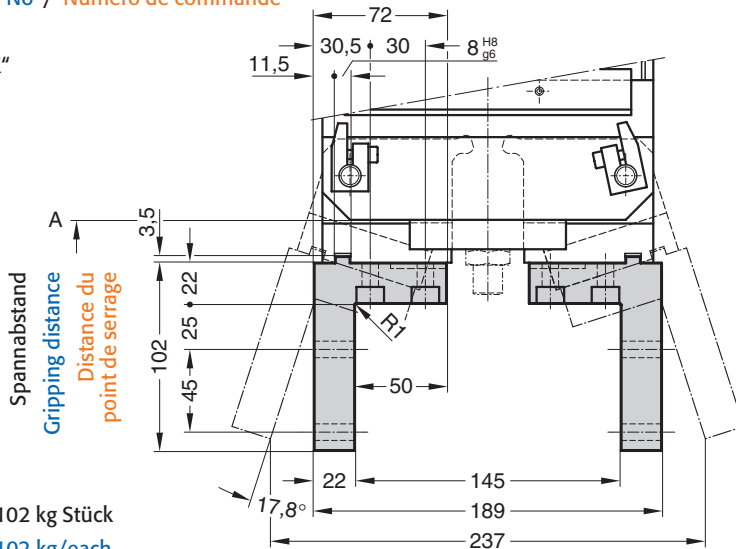
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02688**

Greiffinger Ausführung „K“  
Außenspannung

Gripper fingers type „K“  
External gripping

Doigts type «K»  
À serrage extérieur



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**

Greiffingergewicht = 1,102 kg Stück

Weight of finger = 1,102 kg/each

Masse d'un doigt = 1,102 kg/pièce

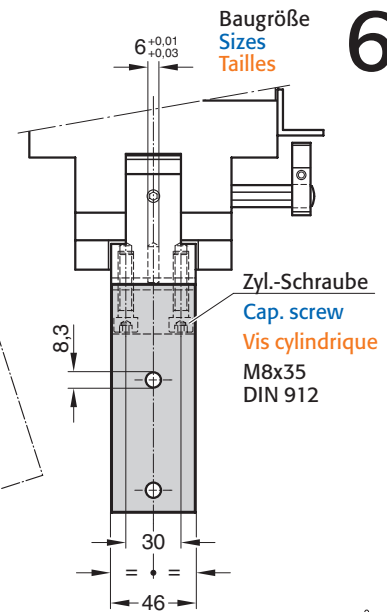
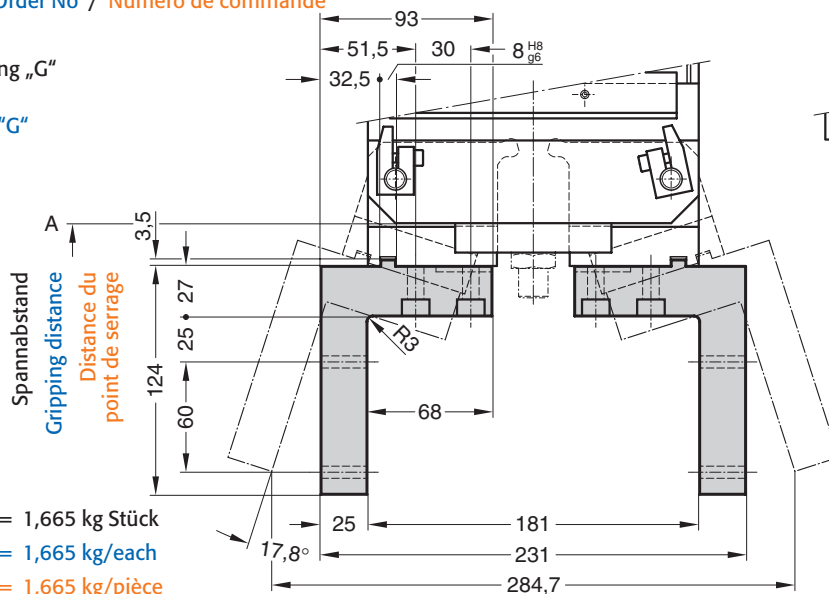
Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande

**0.510.02687**

Greiffinger Ausführung „G“  
Außenspannung

Gripper fingers type „G“  
External gripping

Doigts type «G»  
À serrage extérieur



Baugröße  
Sizes  
Tailles

**6**

Greiffingergewicht = 1,665 kg Stück

Weight of finger = 1,665 kg/each

Masse d'un doigt = 1,665 kg/pièce



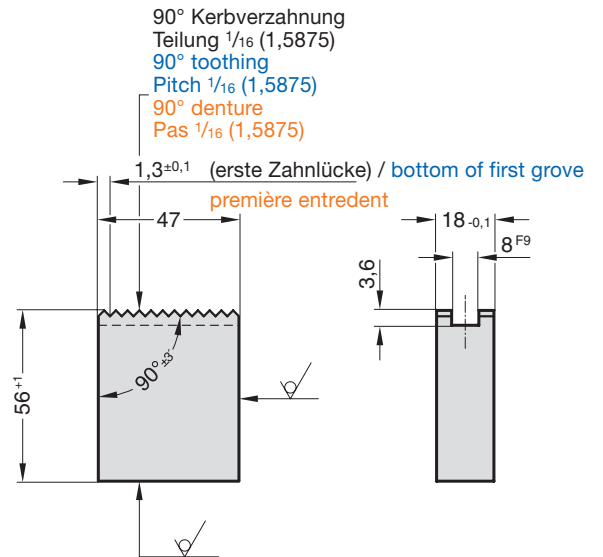
**Greiffinger Rohlinge**  
**Finger blanks**  
**Ebauches pour doigt**

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01112**

Wechsel-Greiffinger-Rohling  
 Interchangeable gripper finger blanks  
 Ebauche pour doigt échangeable

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles

**2+3**



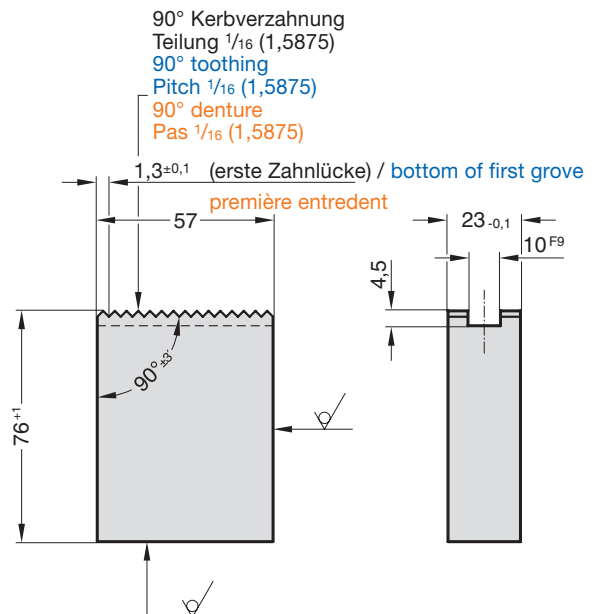
Werkstoff  
 Material = 16 MnCr5  
 Matériel  
 Gewicht  
 Weight = 0,36 kg  
 Masse

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01113**

Wechsel-Greiffinger-Rohling  
 Interchangeable gripper finger blanks  
 Ebauche pour doigt échangeable

Baugröße  
 Sizes  
 Tailles

**4**



Werkstoff  
 Material = 16 MnCr5  
 Matériel  
 Gewicht  
 Weight = 0,75 kg  
 Masse

2-17906-2002.1

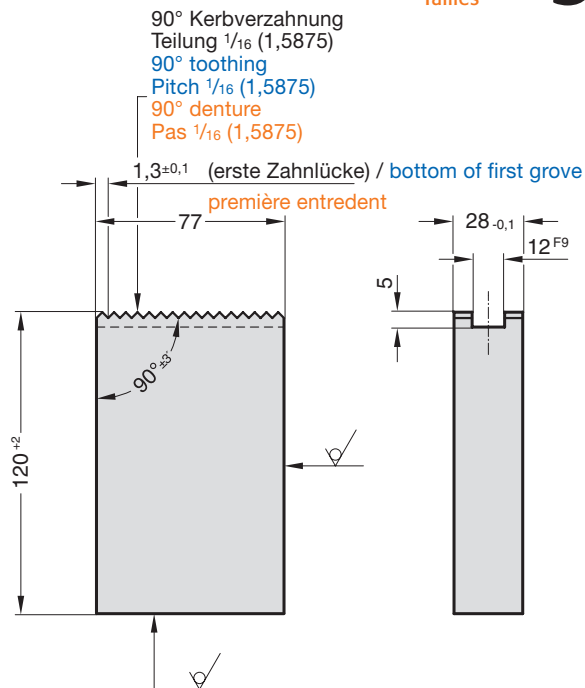
Greiffinger Rohlinge  
Finger blanks  
Ebauches pour doigt



Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01056**

Wechsel-Greiffinger-Rohling  
Interchangeable gripper finger blanks  
Ebauche pour doigt échangeable

Baugröße  
Sizes  
Tailles **5**

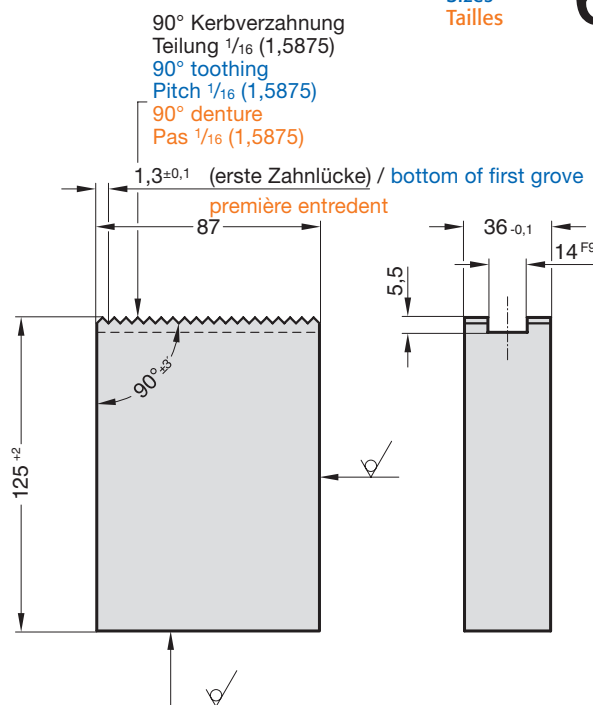


Werkstoff  
Material = 16 MnCr5  
Matériel  
Gewicht  
Weight = 2,0 kg  
Masse

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
**0.510.01114**

Wechsel-Greiffinger-Rohling  
Interchangeable gripper finger blanks  
Ebauche pour doigt échangeable

Baugröße  
Sizes  
Tailles **6**



Werkstoff  
Material = 16 MnCr5  
Matériel  
Gewicht  
Weight = 3,10 kg  
Masse

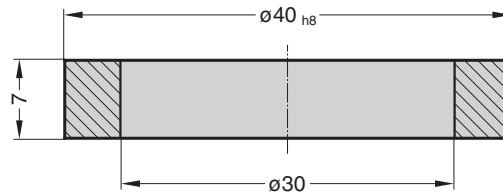


Zentrierringe  
Plugwashers  
Bagues de centrage

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
0.181.01690

Für Greifer Baugröße  
For gripper size  
Pour pince taille

2

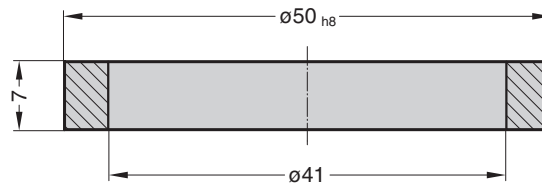


Gewicht  
Weight = 0,030 kg  
Poids

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
0.181.00801

Für Greifer Baugröße  
For gripper size  
Pour pince taille

3

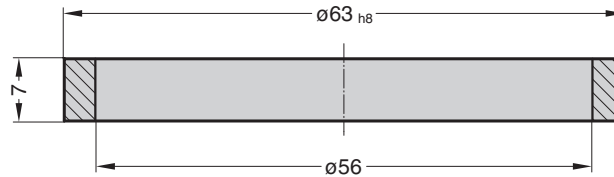


Gewicht  
Weight = 0,035 kg  
Poids

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
0.181.01689

Für Greifer Baugröße  
For gripper size  
Pour pince taille

4

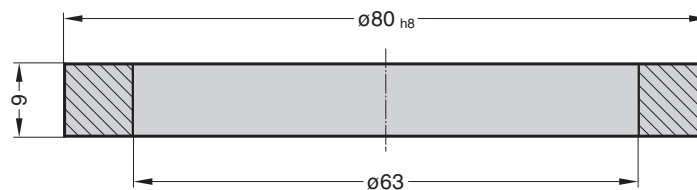


Gewicht  
Weight = 0,036 kg  
Poids

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
0.181.01691

Für Greifer Baugröße  
For gripper size  
Pour pince taille

5

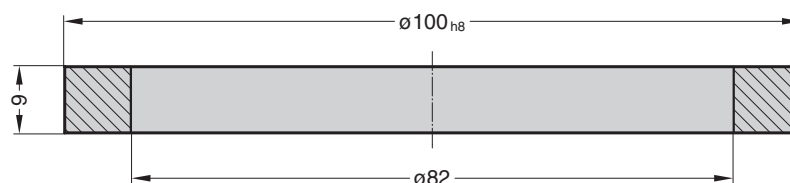


Gewicht  
Weight = 0,135 kg  
Poids

Bestell-Nummer / Order No / Numéro de commande  
0.181.01692

Für Greifer Baugröße  
For gripper size  
Pour pince taille

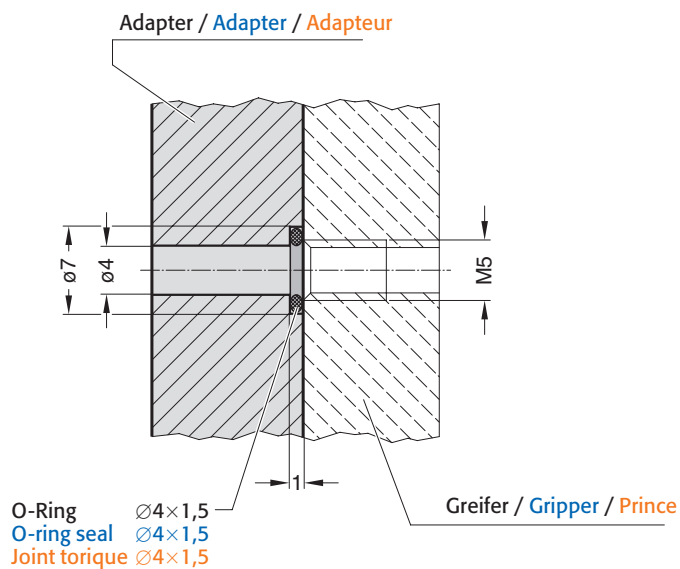
6



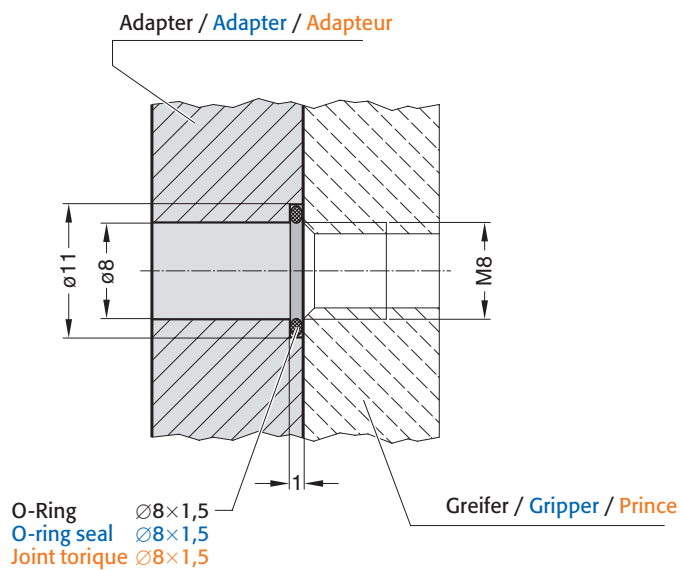
Gewicht  
Weight = 0,182 kg  
Poids



Schlauchloser Direktanschluss M5  
Hoseless direkt connection M5  
Raccord direkt sans tuyau M5



Schlauchloser Direktanschluss M8  
Hoseless direkt connection M8  
Raccord direkt sans tuyau M8









**Greifer**  
 Hydraulische, pneumatische Greifer,  
 Langhubgreifer, Schwenkdoppelgreifer.

**Grippers**  
 Hydraulic, pneumatic grippers,  
 long-stroke grippers, swivelling  
 double grippers.

**Pincés**  
 Pincés hydrauliques, pneumatiques,  
 pincés à course longue, doubles  
 pincés pivotantes.



**Pneumatikgreifer  
 mit DIN/ISO-Flansch**

**Pneumatic grippers  
 with DIN/ISO flange**

**Pincés pneumatiques  
 avec bride DIN/ISO**



**Elektrische Einheiten**  
 Rotations-Einheiten.

**Electric units**  
 Rotation units.

**Unités électriques**  
 Unités de rotation.



**Hydraulische Einheiten**  
 Translations-Einheiten,  
 Kurzhub-Einheiten,  
 Rotations-Einheiten.

**Hydraulic units**  
 Translation units,  
 short stroke units,  
 rotation units.

**Unités hydrauliques**  
 Unités de translation,  
 unités à course réduite,  
 unités de rotation.



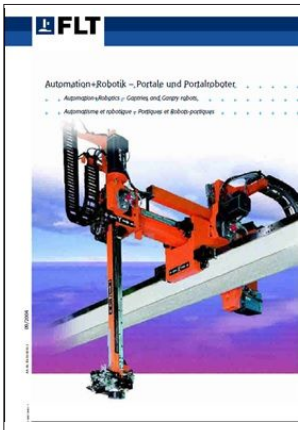
**Pneumatische Einheiten**  
 Translations-Einheiten,  
 Kurzhub-Einheiten,  
 Rotations-Einheiten.

**Pneumatic units**  
 Translation units,  
 short stroke units, rotation units.

**Unités pneumatiques**  
 Unités de translation,  
 unités à course réduite,  
 unités de rotation.



**Linearachsen MINI**  
**Linear axis's MINI**  
**Axes lineaires MINI**



### Portale und Portalroboter

Linear- und Flächenportale für Transportlasten bis zu 3150 kg.

### Gantries and Gantry robots

Linear and area gantries for transport loads of up to 3150 kg.

### Portiques et Robots à portique

Portiques linéaires et de surface pour transport de charges jusqu'à 3150 kg.



### Systemlösungen

Automatisierung von Maschinen, Verkettungen Turn Key Systeme. Auf Basis unserer Standard-Module liefern wir Kundenspezifische Systemlösungen.

### System solutions

Automation of machinery, interlinks, turn key systems. We provide customer-specific system solutions based on our standard modules.

### Solutions complètes

Automatisation de machines, enchaînements, systèmes turn key. Nous livrons des solutions systémiques spécifiques aux clients sur la base de nos modules standard.



### Palletiersystem

Flexibles Palletiersystem FIBROPAL.

### Palletising system

Flexible palletising systems FIBROPAL.

### Systèmes de palettisation

Systèmes de palettisation flexibles FIBROPAL.



### Pressenautomatisation

Dynamische Be- und Entladesysteme für großvolumige Teile. Für Pressenverkettungen und -beladungen sowie zum Palettieren bieten wir speziell entwickelte Systeme an.

### Press automation

Dynamic loading and unloading systems for high-volume parts. We provide specially developed systems for the interlinking and loading of presses and for palletising.

### Automatisation de pressage

Systèmes dynamiques de chargement et de déchargement pour pièces de grandes dimensions. Nous proposons des systèmes spécialement développés pour l'enchaînement et le chargement de presses ainsi que pour la palettisation.

**FIBRO LÄPPLE TECHNOLOGY GMBH**

Postfach 1120  
74851 Hassmersheim  
August-Läpple-Weg  
74855 Hassmersheim

T +49 6266 73-0  
F +49 6266 73-5238  
info@fibro-laepple.de  
www.fibro-laepple.de

**Fibro Laepple Technology Inc.**

1239 Chicago Rd.  
Troy, MI, 48083  
USA

T +1 (248) 591-4494  
info@fibro-laepple.ca  
www.fibro-laepple.com

**Fibro Laepple Technology Ltd.**

6000 Rhodes Dr. Unit #2  
Windsor, Ontario, N8N-2M1  
Canada

T +1 (519) 945-5225  
F +1 (519) 945-5234  
info@fibro-laepple.ca  
www.fibro-laepple.com

**FIBRO LAEPPLE TECHNOLOGY**

Automation (Shanghai) Co. Ltd.  
Dongfang Rd. Lane 985  
First Trade Building Rm. 22D  
200122 Pudong Shanghai  
China

T +86 21 68392636  
F +86 21 68392637  
xiaoli.li@fibro-china.com  
www.fibro-laepple.com