

Electric Parallel Grippers

EIG2-40140 2-Finger

EIG ist ein elektrischer 2-Finger-Parallelgreifer, der mit zwei symmetrischen, parallel zueinander stehenden Fingern ausgestattet ist.

Vorteile

- Kompakte Größe
- Schlanker rechteckiger Körper mit fünf Einbaupositionen für eine flexible Montage
- Griffkontrolle: Kraft und Position programmierbar
- Öffnungs- und Schließzeiten sind über die Geschwindigkeit programmierbar
- Griff-Feedback und Teileerkennung: Der Greiferstatus kann an der SPS/Steuerung abgelesen werden und wird über LEDs am Gerät visualisiert
- Mehrere Kommunikationsmodi: Der Greifer unterstützt das Modbus RTU Protokoll und die Steuerung im IO-Modus. Andere Protokolle wie USB und ETHERNET können über einen Protokollkonverter implementiert werden
- Greifersteuerung integriert
- Bremsenverriegelung auf Anfrage



LEISTUNGSBESCHREIBUNG

Modell	Hub pro Backe	Greifkraft pro Backe	Gesamte Greifkraft	Öffnungs-Schließzeit	Nennspannung	Nominal Strom	Max Strom	Wiederholgenauigkeit (Positionierung)	Empfohlenes Werkstück Gewicht*	Gewicht
EIG2-40140	40 mm 1.57 in	40 - 140 N 8.99 - 31.47 lb	80 - 280 N 17.98 - 62.95 lb	0.7 / 0.7 s	24 V DC ± 10%	0.50 A	1.20 A	± 0.03 mm ± 0.001 in	3.00 kg 6.61 lb	1.00 kg 2.20 lb

* Empfohlenes Gewicht des Werkstückes hängt von der Form, dem Material, der Oberfläche und der Beschleunigung der Bewegung des Stückes ab.

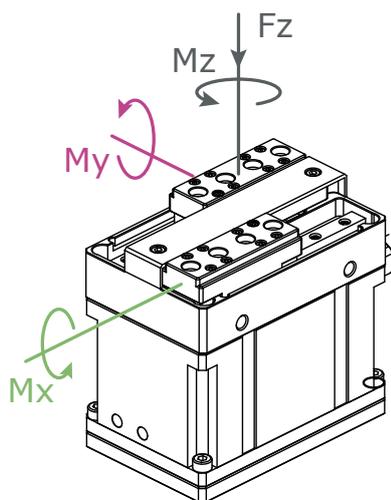
Kommunikationsschnittstelle **Standard: Modbus RTU (RS485), Digital I/O**
Optional: TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT

IP Schutzklasse **IP 54**

Schallemission (Schalldruck) **≤ 40 dB(A) in alle Richtungen**

Empfohlene Betriebsumgebung **0-40 °C (32-104 °F), < 85% RH**

Für diesen Greifer empfehlen wir die Verwendung der Standardgreiffinger.



Zulässige vertikale Belastung (statisch)

Fz 300 N (67.44 lb)

Zulässiges Moment (statisch)

Mx 7 Nm (61.96 in-lb)

My 7 Nm (61.96 in-lb)

Mz 7 Nm (61.96 in-lb)

