

# Elektrischer Parallelgreifer EIG3-10010 3-Finger

EIG ist ein servo-elektrischer 3-Finger Greifer, der mit drei einander gegenüberstehenden Grundbacken ausgerüstet ist.

## Vorteile

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



## LEISTUNGSBESCHREIBUNG

Modell	Hub pro Backe	Greifkraft pro Backe	Gesamte Greifkraft	Öffnungs-Schließzeit	Nennspannung	Nominal Strom	Max Strom	Wiederholgenauigkeit (Positionierung)	Empfohlenes Werkstück Gewicht*	Gewicht
<b>EIG3-10010</b>	10 mm 0.39 in	3 - 10 N 0.67 - 2.25 lb	9 - 30 N 2.02 - 6.74 lb	0.3 / 0.3 s	24 V DC ± 10%	0.30 A	0.60 A	± 0.03 mm ± 0.001 in	0.1 kg 0.22 lb	0.43 kg 0.98 lb

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

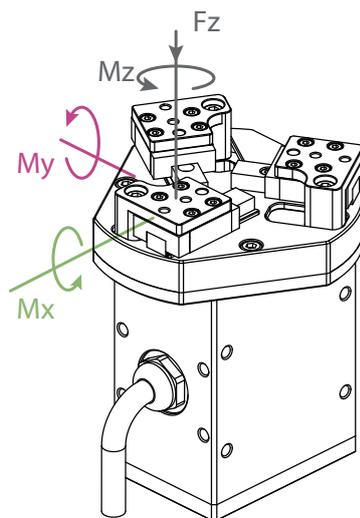
Kommunikationsschnittstelle **Standard: Modbus RTU (RS485), Digital I/O**  
**Optional: TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT**

IP Schutzklasse **IP 40**

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 150 N (33.72 lb)

### Zulässiges Moment (statisch)

Mx 0.62 Nm (5.49 in-lb)

My 0.62 Nm (5.49 in-lb)

Mz 0.62 Nm (5.49 in-lb)

