

# Datenblatt CenterGripper

Der CenterGripper verwandelt einen 2-Finger-Parallelgreifer in einen 3-Finger-Greifer, der Objekte für ein axiales Fügen zentriert. Die feinen Fingerstifte des Greifers können kleinste Bauteile präzise greifen und wiederholgenau positionieren.



## Allgemeine Daten

Gewicht:	330 g
TCP-Offset*:	217,3 mm zum Flansch / *Robotiq 2F-85
nötige Greiferkraft:	40 – 200 N
Anzahl Greifkontakte:	3
Betriebsart:	Passiv - betätigt durch 2-Finger-Greifer
Betriebstemperatur:	0 °C - 50 °C
Verunreinigung:	vor starkem Schmutz und Staub schützen
Schnittstelle:	ToolCube Fingertips
Schließzeit:	Greiferabhängig / Robotiq 2F-85 = 0,5 s

## Greifersteuerung – Distanzen in mm

Ablegen	Aufnehmen	Aktivieren	Deaktivieren
85	70	45,5	71

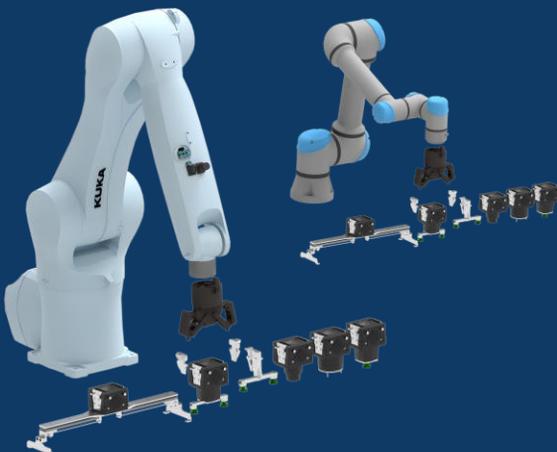
## Maße in mm

Breite	Tiefe	Höhe
82,4	74	110,5

Voraussetzungen: 2-Finger Parallelgreifer mit mindestens 50 N Greiferkraft und 40 mm Öffnungsdistanz

## Anwendungsgebiete

Werkzeugwechsel, Greifen von kleinen Teilen, Greifen von zylindrischen Teilen, Zentrierung von Bauteilen, uvm.



**ToolCubes** sind **roboterunabhängig** und können mit vielen herkömmlichen 2-Finger-Greifern verwendet werden, egal ob Industrieroboter oder Cobot.