



# AUSWAHLHILFE GREIFER

Firma Anschrift	Ansprechpartner Abteilung Telefonnummer E-Mail-Adresse	Datum
--------------------	---	-------

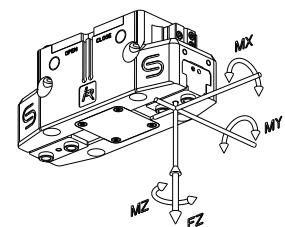
## Anwendung

1. Gewicht des Werkstücks (kg)
2. Material des Werkstücks an der gegriffenen Stelle
  - 2.1 Spanmarken erlaubt: ja      nein
3. Reibwert
4. Abstand des Werkstück-Schwerpunkts zur Greiferbacke (mm)
5. Robotertyp (Traglastdiagramm beachten)



## Eigenschaften des Greifers

6. Greifertyp: Parallelgreifer      Winkelgreifer      3-Backen-Greifer
7. Gesamthub (mm)
8. Max. Öffnungswinkel (° - nur bei Winkelgreifern)
9. Art des Greifens: Formschluss      Kraftschluss
10. Max. zul. Greifergewicht (kg)
11. Greifkrafterhaltung: Feder      Druckerhaltungsventil
12. Hubabfrage Greifer: geöffnet      geschlossen      Teil gegriffen
  - 12.1 Sensorik: Induktivsensor      Magnetsensor
13. Produkt-Vorauswahl



## Prozess

14. Einbaulage des Greifers: horizontal      vertikal
15. Max. Beschleunigung ( $m/s^2$ ):      in X      in Y      in Z
16. Max. Prozesskräfte (N):      in X      in Y      in Z
17. Max. Momente (Nm):      in X      in Y      in Z
18. Zykluszeiten (s)
19. Pneumatikdruck am Greifer (bar)
20. Umgebungsbedingungen      Temperatur



## AUSWAHLHILFE GREIFER

21. Beschreibung von Applikation und Einsatzfall mit Skizze (Störkontur darstellen):