



### Anwendung/Kundennutzen

- Greifkraft unabhängig von der Greifgeschwindigkeit und Hub
- Mechatronischer Antrieb mit Greifkraftherhalt
- Positionsabfrage (absolut)
- Vorpositionierung und sensitive Greifkrafteinstellung
- Innen- und Außenspannung
- Einsatz als Universalgreifer

### Technische Merkmale

- Aluminiumgehäuse
- Abgedichtet / Schutzart: IP64
- Einstellbare Greifposition und Kraft
- Wiederholgenauigkeit 0,02 mm
- Energieversorgung 19.2 ... 30 V / 5 A
- Kommunikationsschnittstelle IO-Link oder Digital-IO
- URCap optional verfügbar

### Lieferumfang

Greifer mit Zentrierhülsen (ohne Greiferfinger und Befestigungsschrauben)

MX-M

LED Statusanzeige



M12 Stecker

Energie- und Kommunikationsschnittstelle (IO-Link / Digital-IO)



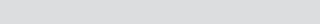
Integriertes Positionsmesssystem (absolut)



Abgedichtet



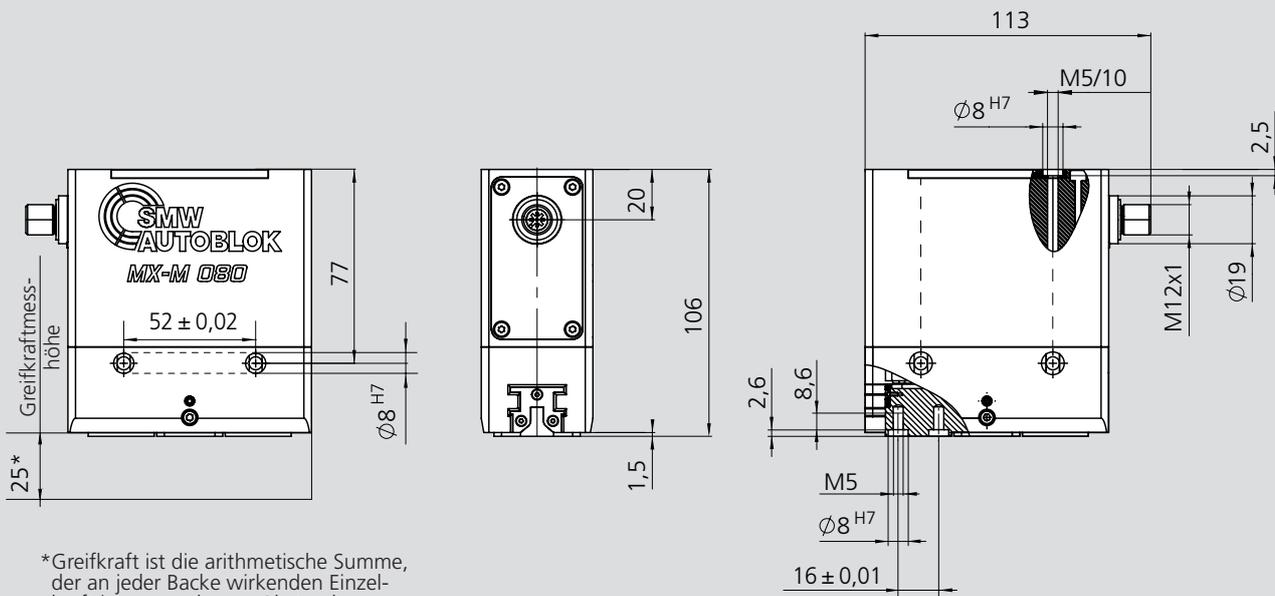
Gängige Schnittstelle Greiferfinger



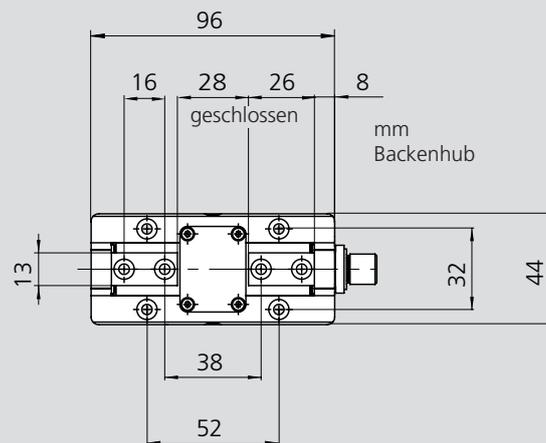
Gängige Schnittstelle  
Roboteranbindung



Mechatronischer Antrieb  
mit Greifkraftherhalt



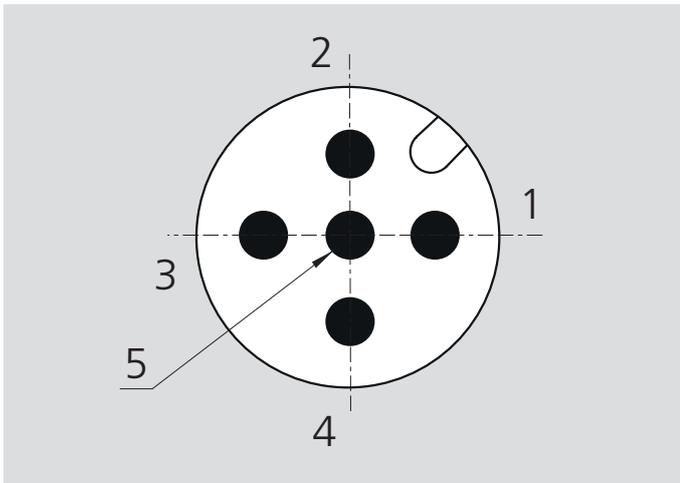
\*Greifkraft ist die arithmetische Summe, der an jeder Backe wirkenden Einzelkraft im angegebenen Abstand.



Technische Änderungen vorbehalten.  
Für genauere Informationen steht Ihnen unser Kundenservice gerne zur Verfügung.

| Typ                             |    | MX-M 080 IOL | MX-M 080 DIO  |
|---------------------------------|----|--------------|---------------|
| Id.-Nr.                         |    | 480040       | 480140        |
| Greifkraft                      | N  |              | 1200          |
| Stufenlose Greifrafteinstellung | N  | 360 - 1200   | -             |
| Hub pro Backe                   | mm |              | 8             |
| Wiederholgenauigkeit            | mm |              | 0,02          |
| Gewicht                         | kg |              | 1,35          |
| Empfohlenes Werkstückgewicht    | kg |              | 6             |
| Schließzeit                     | s  |              | 0,36          |
| Öffnungszeit                    | s  |              | 0,36          |
| Spannung                        | V  |              | 19.2 ... 30 V |
| Max. Stromaufnahme              | A  |              | 5 A           |
| Schutzklasse                    |    |              | IP64          |
| Signalschnittstelle             |    | IO-Link      | Digital-IO    |

## Pinbelegung M12x1 - 5 Pin A-kodiert Stecker



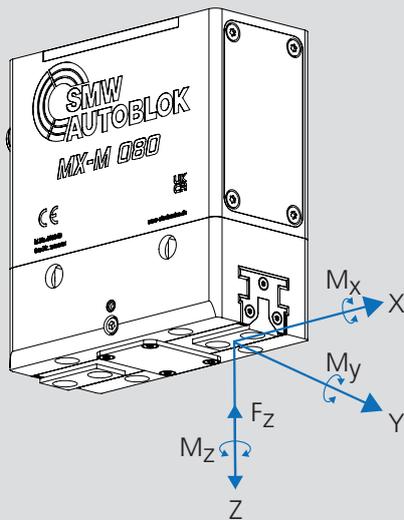
| IO-Link Port B |          |  |
|----------------|----------|--|
| Pin            | Funktion | Beschreibung                             |
| 1              | US+      | Spannungsversorgung IO-Link-Logik 24V DC |
| 2              | UA+      | Spannungsversorgung Aktuator 24V DC      |
| 3              | US-      | Masse IO-Link Logik                      |
| 4              | C/Q      | IO-Link Signal                           |
| 5              | UA-      | Masse Aktuator                           |

| Digital IO Interface M12-5A |          |   |
|-----------------------------|----------|---|
| Pin                         | Funktion | Beschreibung                              |
| 1                           | +24V     | Positive Versorgungsspannung              |
| 2                           | Opened   | Digitaler Ausgang geöffnete Rückmeldung   |
| 3                           | GND      | Masse                                     |
| 4                           | Ctrl     | Digitales Eingangssignal                  |
| 5                           | Closed   | Digitaler Ausgang geschlossen Rückmeldung |

## Kräfte- und Momentbelastung

### Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die zusätzlich zur Greifkraft wirken können.



|           |                               |    |      |
|-----------|-------------------------------|----|------|
| <b>Mx</b> | max. Moment in X-Achse        | Nm | 50   |
| <b>My</b> | max. Moment in Y-Achse        | Nm | 100  |
| <b>Mz</b> | max. Moment in Z-Achse        | Nm | 50   |
| <b>Fz</b> | max. Gewichtskraft in Z-Achse | N  | 1200 |