# MX-M

**Mechatronischer Greifer**

# Mechatronischer Universalgreifer

■ **2 Finger Parallel**

## Anwendung/Kundennutzen

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

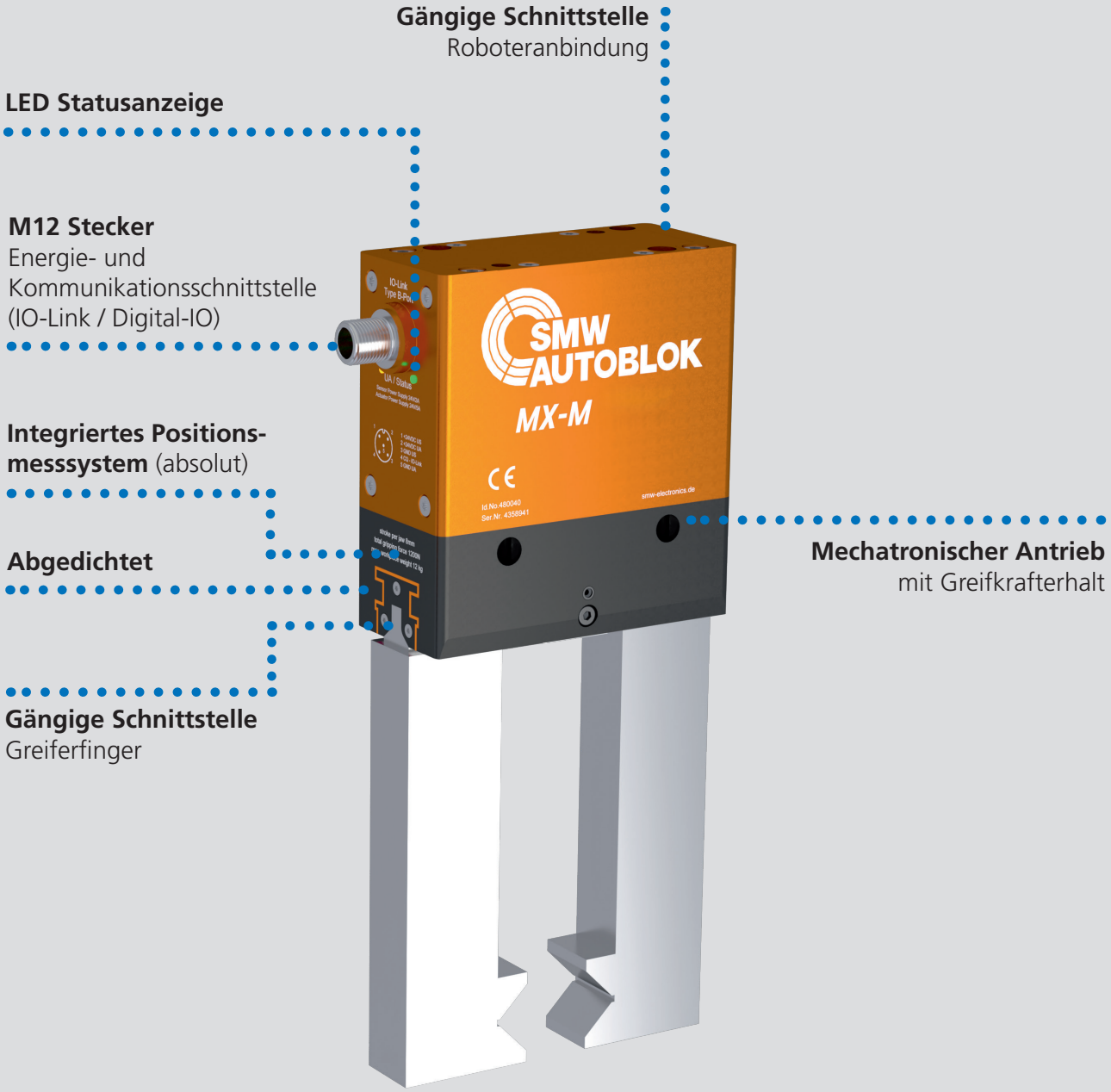
## Technische Merkmale

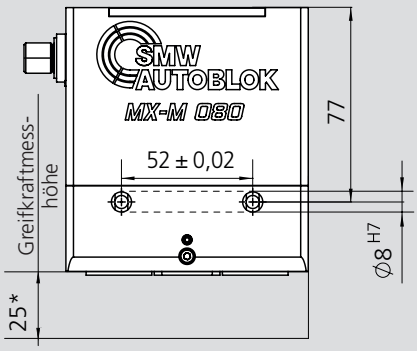
- Aluminiumgehäuse
- Abgedichtet / Schutzart: IP64
- Einstellbare Greifposition und Kraft
- Wiederholgenauigkeit 0,02 mm
- Energieversorgung 19.2 ... 30 V / 5 A
- Kommunikationsschnittstelle IO-Link oder Digital-IO
- URCap optional verfügbar

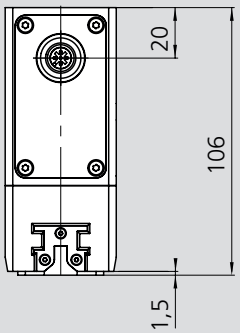
## Lieferumfang

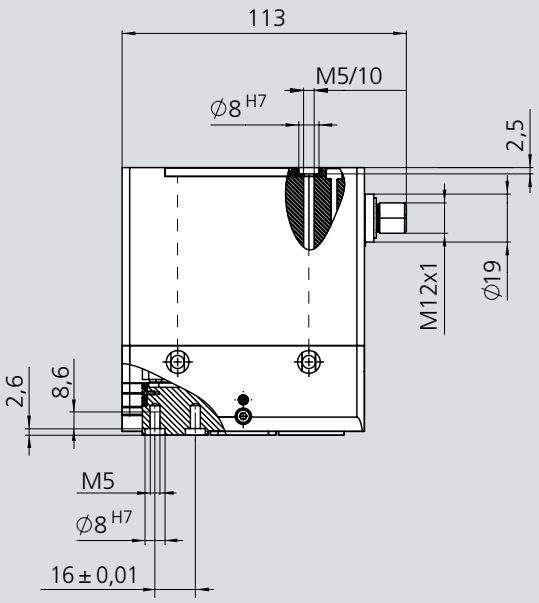
Greifer mit Zentrierhülsen (ohne Greiferfinger und Befestigungsschrauben)

**MX-M**

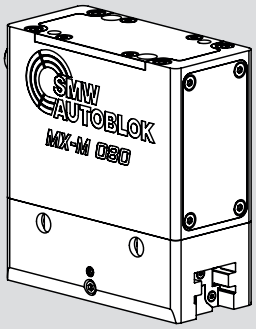


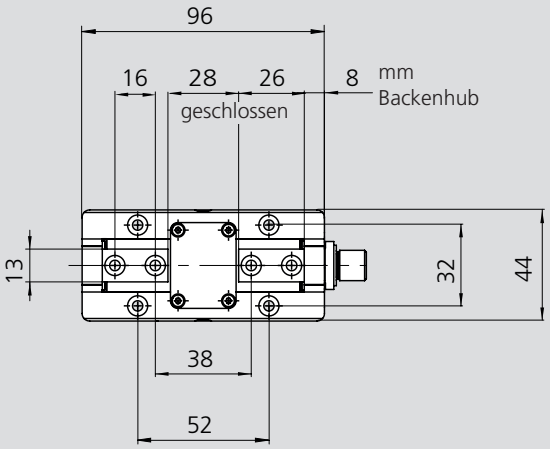



*Greifkraft ist die arithmetische Summe, der an jeder Backe wirkenden Einzelkraft im angegebenen Abstand.

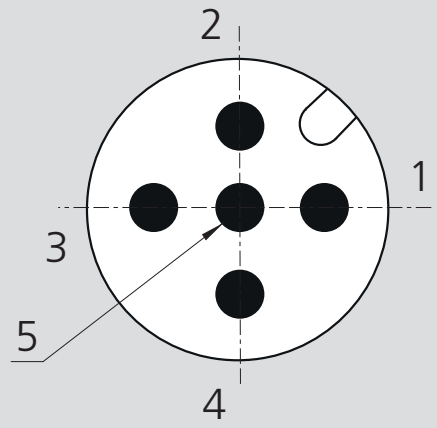



Technische Änderungen vorbehalten.
Für genauere Informationen steht Ihnen unser Kundenservice gerne zur Verfügung.

| Typ | | MX-M 080 IOL | MX-M 080 DIO |
|---|---|---|---|
| **Id.-Nr.** | | **480040** | **480140** |
| **Greifkraft** | N | 1.200 | |
| **Stufenlose Greifkrafteinstellung** | N | 360 - 1.200 | - |
| **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



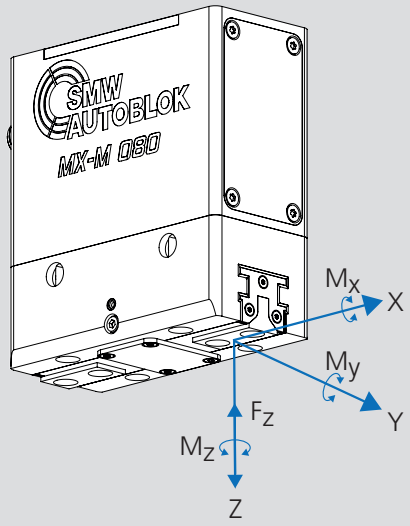

| IO-Link Port B | | |
|---|---|---|
| **Pin** | **Funktion** | **Beschreibung** |
| 1 | US+ | Spannungsversorgung IO-Link-Logik 24V DC |
| 2 | UA+ | Spannungsversorgung Aktuator 24V DC |
| 3 | US- | Masse IO-Link Logik |
| 4 | C/Q | IO-Link Signal |
| 5 | UA- | Masse Aktuator |

| 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.




| | | | |
|---|---|---|---|
| **Mx** | max. Moment in X-Achse | Nm | 50 |
| **My** | max. Moment in Y-Achse | Nm | 100 |
| **Mz** | max. Moment in Z-Achse | Nm | 50 |
| **Fz** | max. Gewichtskraft in Z-Achse | N | 1.200 |