



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

LED Statusanzeige



M12 Stecker

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



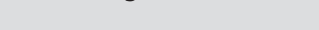
Integriertes Positionsmesssystem (absolut)



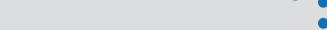
Abgedichtet



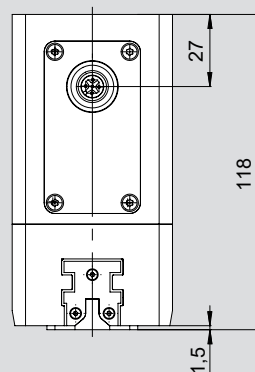
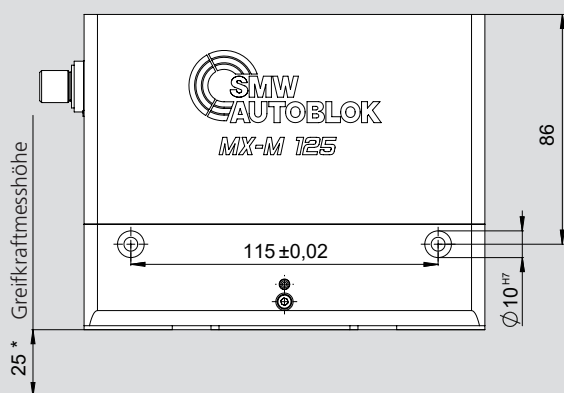
Gängige Schnittstelle Greiferfinger



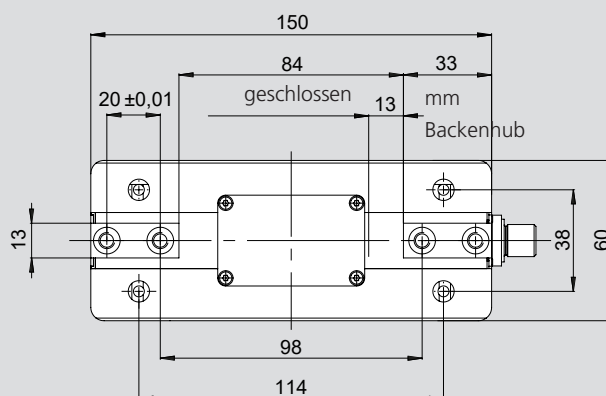
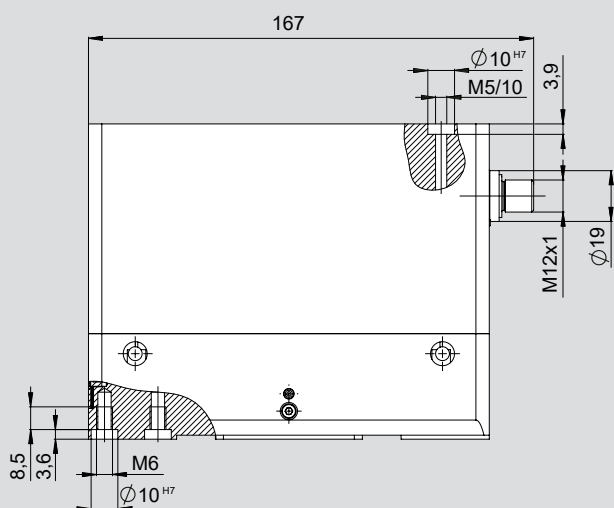
Gängige Schnittstelle Roboteranbindung



Mechatronischer Antrieb mit Greifkrafterhalt



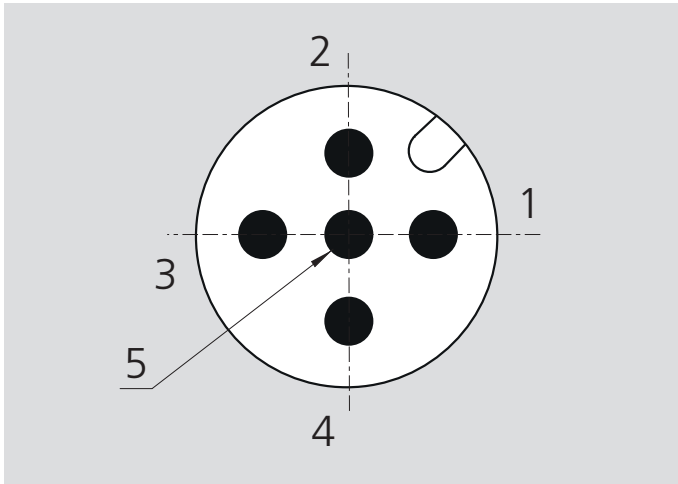
*Greifkraft ist die arithmetische Summe, der an jeder Backe wirkenden Einzelkraft im angegebenen Abstand.



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

Typ		MX-M 125 IOL	MX-M 125 DIO
Id.-Nr.		480110	480210
Greifkraft	N	1.800	
Stufenlose Greifkrafteinstellung	N	540-1.800	
Hub pro Backe	mm	13	
Wiederholgenauigkeit	mm	0,02	
Gewicht	kg	2,7	
Empfohlenes Werkstückgewicht	kg	9	
Schließzeit	s	0,4	
Öffnungszeit	s	0,4	
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



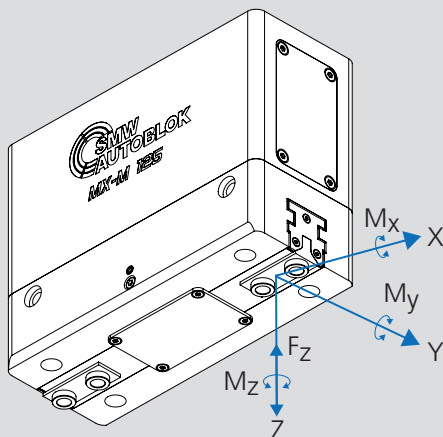
IO-Link Port B		
Pin	Funktion	Beschreibung
1	US+	Spannungsversorgung IO-Link-Logik 24V DC
2	UA+	Spannungsversorgung Aktuator 24V DC
3	US-	Masse IO-Link Logik
4	C/Q	IO-Link Signal
5	UA-	Masse Aktuator

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	125 Nm
My	max. Moment in Y-Achse	Nm	140 Nm
Mz	max. Moment in Z-Achse	Nm	110 Nm
Fz	max. Gewichtskraft in Z-Achse	N	3.000 N