



Elektrogreifer GE-25-P

**Klein, leicht, super schnell und 100% kompatibel
mit dem Afag Baukasten!**

Elektrischer 2-Finger-Parallelgreifer mit leichtgängiger,
wälzgeführter Grundbackenführung.

Einsatzgebiete

Greifen und Bewegen kleiner bis mittlerer Werkstücke bei flexibler Kraft und hoher Geschwindigkeit in verschmutzungsarmer Umgebung in den Bereichen allgemeine Montageautomation, Automotive, Uhrenindustrie, Elektro, Health Care, Kosmetik, Verpackungsindustrie.

Highlights

- › Schnell und kräftig mit kompakter Grösse für minimierte Störkonturen in der Anwendung
- › Ansteuerung über digitale I/O zur einfachen Inbetriebnahme und schnellen Einbindung in bestehende Anlagen
- › Zweistufig einstellbare Greifkraft zur einfachen Anpassung an empfindliche Werkstücke
- › Spielfrei vorgespannte Kreuzrollenführung für präzises und nahezu kraftkonstantes Greifen über die gesamte zulässige Fingerlänge
- › Sehr hohe Zyklenzahl pro Minute für höchste Produktivität (Schließ-/Öffnungszeit 0.09/0.09 sec.)



Technische Daten

GE-25-P	
Befestigungsrastrer	20 mm
Befestigungsgewinde	M3
Min. / Max. Umgebungstemperatur	5 - 55 °C
Lagerungstemperatur	5 - 55 °C
Luftfeuchtigkeit	< 90 %

Typ	GE-25-P
Bestellnummer	50538537
Backenhub	2 x 3 mm
Eigengewicht	0.11 kg
Empfohlenes Werkstückgewicht	0.2 kg
Min. / Max. Greifkraft 100%	40 N
Min. / Max. Greifkraft 50%	20 N
Max. zulässige Fingerlänge	32 mm
Max. zulässige Masse pro Finger	0.02 kg
Schließ-/Öffnungszeit	0.09/0.09 sec.
Lärmpegel	< 70 dB(A)
Schutzart IP (mechanisch)	30
Schutzart IP (elektrisch)	40
Wiederholgenauigkeit	+/- 0.02 mm
Versorgungsspannung (Min./Max.)	21.6 / 26.4 VDC
Nennstrom	0.14 A
Min. Versorgungsstrom Netzteil*	1.0 A
Max. Stromaufnahme**	1 A
Stromaufnahme im blockierten Zustand***	0.07 / 0.14 A
Reglerelektronik	integriert
Kommunikationsschnittstelle	Digitale Eingänge
Anzahl digitaler I/O	2/-
Einbaulage	✦

* minimaler Versorgungsstrom für zuverlässigen Betrieb des Produkts.

** maximale Stromaufnahme in der Beschleunigungsphase (max. t = 50 ms).

*** Stromaufnahme im blockierten Zustand (in Greifer-Endlage oder beim Greifen eines Werkstückes) bei aktivem Befehl „Greifer öffnen“ oder „Greifer schließen“.

Reinraumklasse ISO 14644-1, Klasse ISO 7