



# Flächengreifsysteme

FORMHAND für Roboter

## FORMHAND für Roboter



### Produktbeschreibung

- > Greifkissen, gefüllt mit frei beweglichem Granulat aus Kunststoff, zum Handhaben komplexer und wechselnder Geometrien
- > Die FORMHAND schmiegt sich lückenlos an die Oberfläche des Bauteils an und sorgt so für einen schonenden Griff
- > Anwendung am klassischen Industrieroboter, aber auch an Cobots
- > Einsparung verschiedener Greifsysteme und Rüstzeiten durch den modularen Einsatz dieses Universalgreifers

### Hinweis

- > Die Haltekraft entspricht optimalen Bedingungen, kann nach unten hin abweichen

### Technische Daten

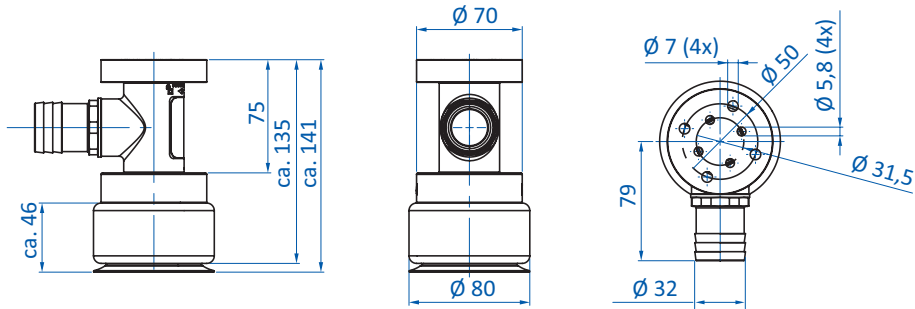
Art.-Nr.	Saugfläche [mm]	Schlauchanschluss [mm]	Material	Max. Haltekraft [N]	Gewicht [kg]	Umgebungstemperatur [°C (°F)]
FMG.FH.R80.5	Ø 80	32	PU	20	0,45	-10 - 50 (14 - 122)
FMG.FH.R150.5	Ø 154	32	PU	80	2,65	-10 - 50 (14 - 122)
FMG.FH.R150.1	Ø 154	32	NBR	80	2,65	-10 - 50 (14 - 122)
FMG.FH.E3020.5	300x200	32	PU	250	3,7	-10 - 50 (14 - 122)

### Anwendungsbeispiele

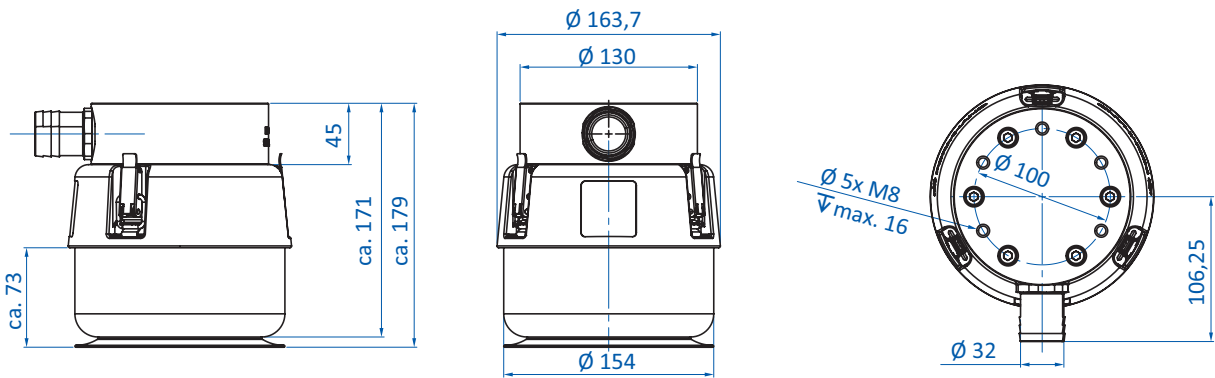




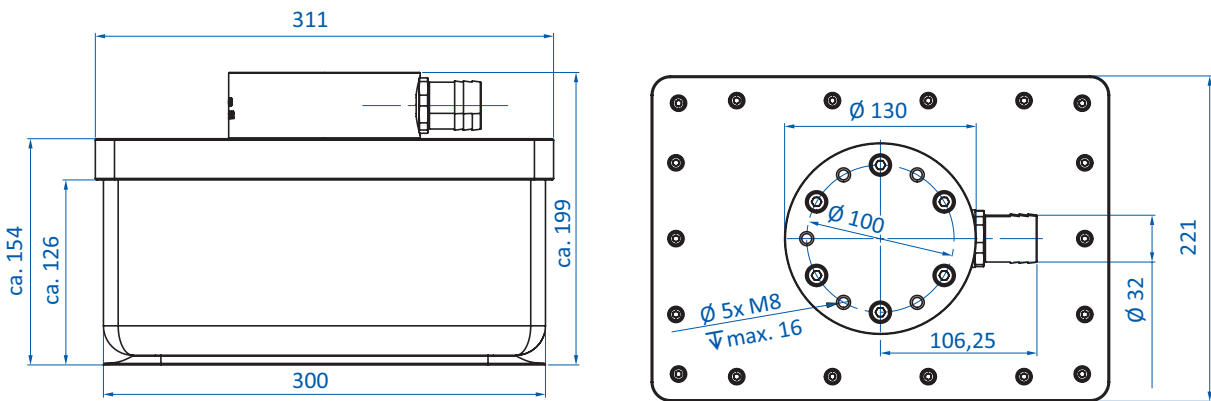
## Abmessungen



FMG.FH.R80.5



FMG.FH.R150.5 | FMG.FH.R150.1



FMG.FH.E3020.5