

KOLLABORATIVER COBOT GREIFER

SERIE CSSP

GRÖSSE 40



Der pneumatische Greifer der Serie CSSP bietet eine innovative Lösung für Cobots, die in industriellen Prozessanwendungen wie Werkzeugmaschinenbedienung, Endverpackung und Montage eingesetzt werden.

Sein leichtes und kompaktes Design optimiert den verfügbaren Platz und die Nutzlast des Roboters und gewährleistet Flexibilität, Sicherheit, Benutzerfreundlichkeit und Effizienz.

GREIFER

3

Sicherheit

- Entspricht der ISO TS 15066.
- Hält das Werkstück auch bei Druckausfall fest (mit Feder).

Plug & Play

- Integrierte Steuerventile.
- Einfacher Anschluss mit einem einzigen pneumatischen Eingang und einer einzigen elektrischen Versorgung.
- Universelle mechanische Schnittstelle, kompatibel mit den wichtigsten Roboterherstellern, einschließlich ABB, UR und FANUC.
- Intuitive Benutzeroberfläche lässt sich leicht in das Cobot-Steuerungssystem integrieren.

Flexibilität

- Standard- oder kundenspezifische Greiferfinger.
- Der Greifer kann direkt über die Schnittstelle am Handgelenk des Roboters oder über externe Geräte wie den Cobot-Controller, die HMI oder die SPS mit Strom versorgt und gesteuert werden.

ALLGEMEINE KENNGRÖSSEN

Bauart	Selbstzentrierender Parallelgreifer mit T-Führung
Funktion	Doppeltwirkend mit Feder in Schließung oder Öffnung
Größe	40 mm
Anschlüsse	M5 (Rohr Ø6 mm)
Betriebstemperatur	5°C ÷ 50°C
Lagertemperatur	-10°C ÷ 60°C
Max. Betriebsfrequenz	3Hz (NC) 1.7Hz (NO)
Wiederholgenauigkeit	0.02 mm
Medium	Gefilterte Luft der Klasse [7:4:4] gemäß ISO 8573-1. Falls geschmierte Luft verwendet wird, empfehlen wir ISOVG32 Öl und die Schmierung niemals zu unterbrechen.
Schutzart	IP40
Kompatibilität	ROHS- und REACH-Richtlinien
Zertifizierung	ISO 12100, ISO 10218, ISO TS15066, ISO 4414, IEC 61000-6-2, IEC 61000-6-4
Geregelter Druck	4 ÷ 7 bar
Spannung	24V
Max. Stromstärke	0.25A
Schließkraft pro Backe bei 0 mm (6bar)	94N (NC) 62N (NO)
Öffnungskraft pro Backe bei 0 mm (6bar)	76N (NC) 107N (NO)
Hub pro Greiferbacke [mm]	6 mm

MODELLBEZEICHNUNG

CSSP	-	40	-	NC
CSSP	SERIE			
40	GRÖSSE 40			
NC	BETRIEB NC = Doppeltwirkend mit Feder in Schließung NO = Doppeltwirkend mit Feder in Öffnung			

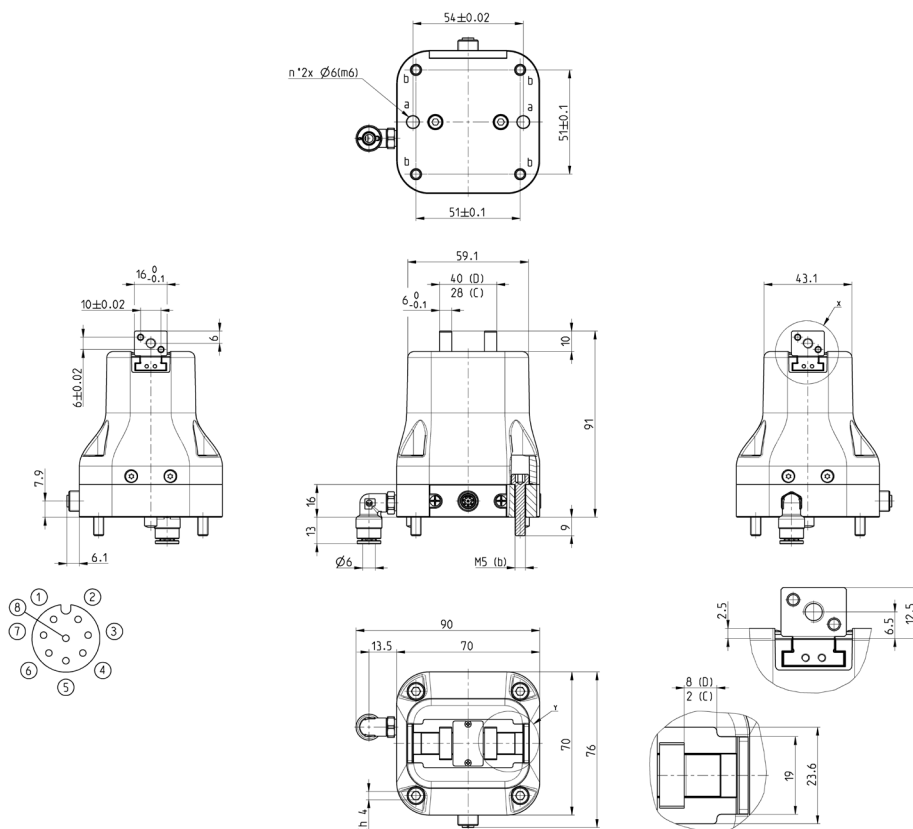
CSSP-Greifer, Größe 40 mm - Abmessungen

Neu


 Wird mitgeliefert:
 4x Schrauben M5x25

GREIFER

3

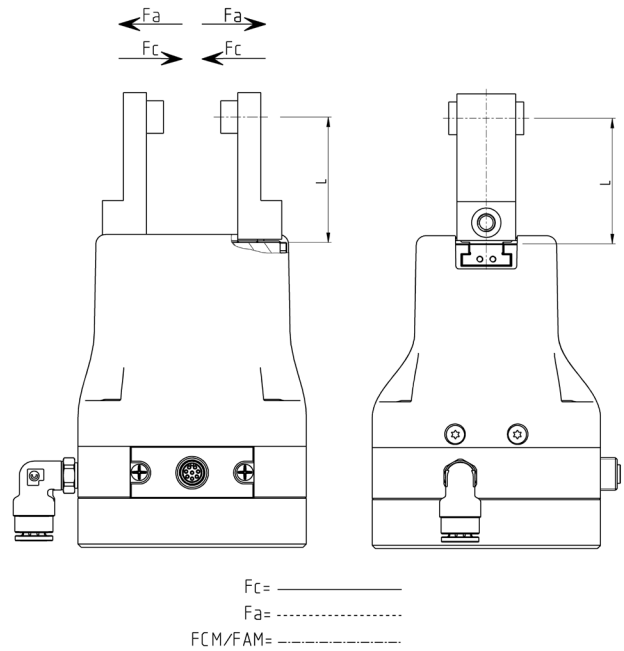


Mod.	Gesamtgreifkraft schließend bei 6 bar (N)	Greifkraft pro Seite schließend bei 6 bar (N)	Gesamtgreifkraft öffnend bei 6 bar (N)	Greifkraft pro Seite öffnend bei 6 bar (N)	Öffnungsweite (mm)	Betriebsdruck (bar)	Umgebungstemperatur (°C)	Öffnungszeit	Schließzeit (ms)	Gewicht [g]
CSSP-40-NC	188	94	152	76	6	4 ÷ 7	5 + 50	115	105	460
CSSP-40-NO	124	62	214	107	6	4 ÷ 7	5 + 50	90	165	440

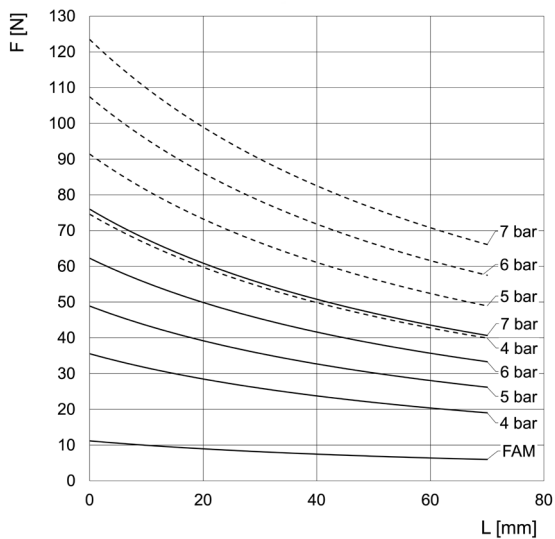
GREIFKRAFT (F) PRO EINZELBACKE

- L = Abstand vom Greifpunkt
- FA = Öffnungskraft
- FC = Schließkraft
- FAM = Greifkraft beim Öffnen
- FCM = Greifkraft beim Schließen

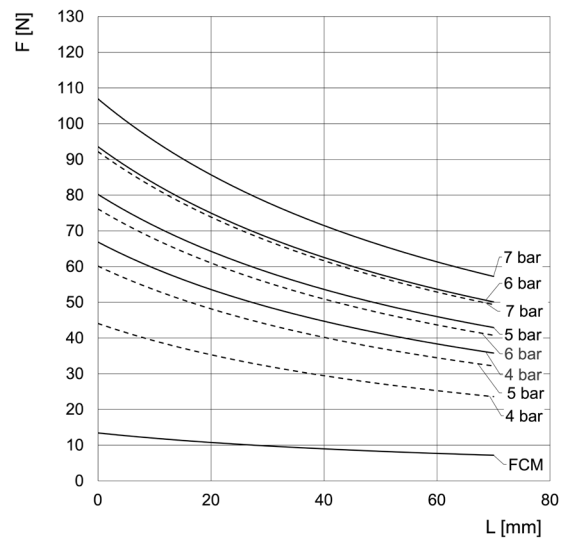
Die Gesamtklemmkraft muss wie folgt berechnet werden:
 $F_{\text{insgesamt}} = F \times 2$



CSSP-40-NO



CSSP-40-NC

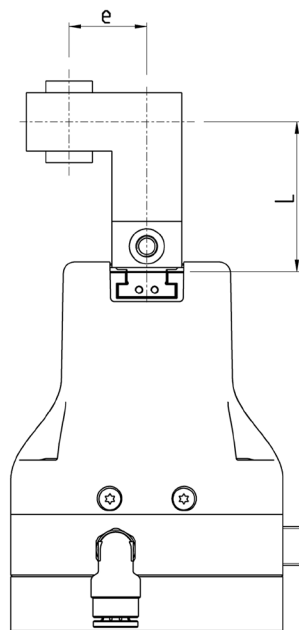


Länge vs. Exzentrizität CSSP-40

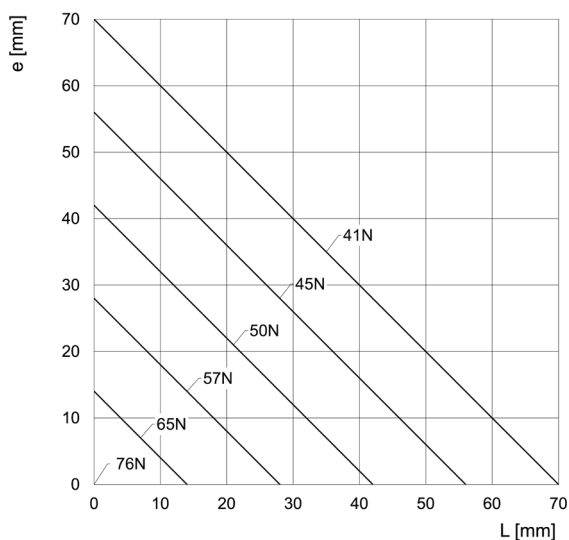
Die Gesamtklemmkraft muss wie folgt berechnet werden:

$$F_{\text{insgesamt}} = F \times 2$$

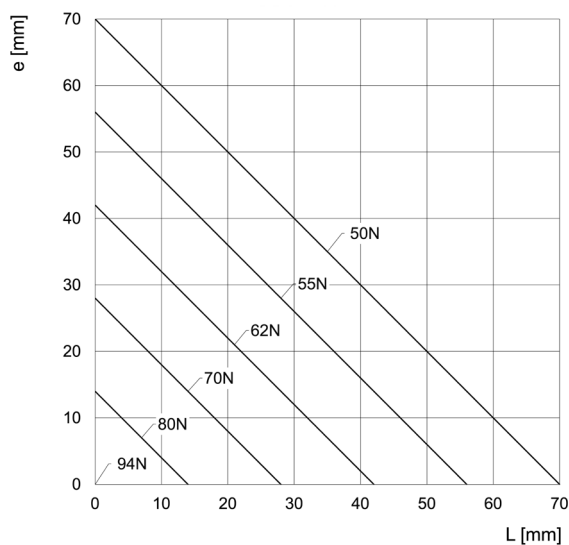
Einsatzbereich des Greifers je nach Greifpunkt (L) und Arm (e).



CSSP-40-NC öffnend



CSSP-40-NC schließend

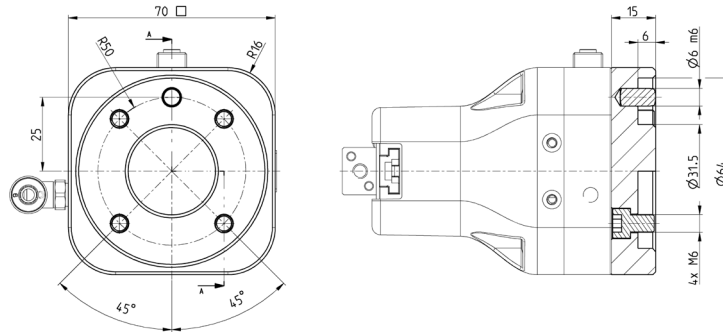


Mechanische Roboter-Greifer-Schnittstelle

Neu

In Übereinstimmung mit ISO 9409-1-50-4-M6.


Mitgeliefert werden:

 1x Flansch
 4x Schrauben
 2x Zapfen


GREIFER

3

Mod.	Roboter Hersteller	Roboter	Gewicht (g)*
P-CSSP	UNIVERSAL ROBOT	UR3e UR5e UR10e UR16e	140
P-CSSP	ABB	GoFa	140
P-CSSP	FANUC	CRX 5ia CRX 10ia CRX 10ia/L CRX 20ia/L CRX 25ia	140
P-CSSP	Doosan	M0609 M0617 M1013 M1509 H2017 H2515	140
P-CSSP	OMRON	TM5 TM5S TM7S TM12 TM12S TM14 TM14S TM16 TM20	140

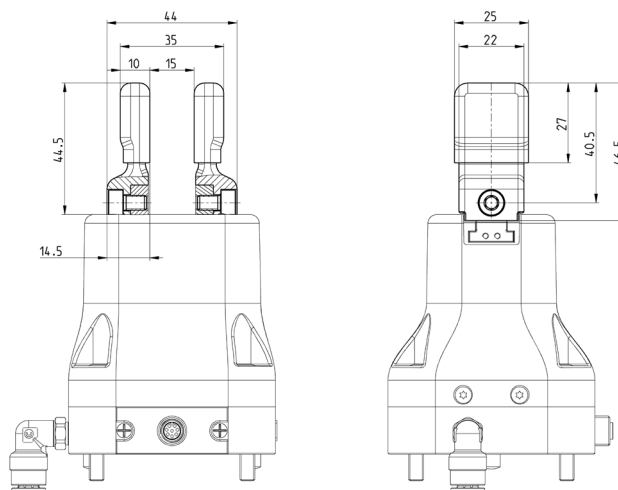
In der Tabelle finden Sie einige kompatible Roboter.

* Bezieht sich auf das Gewicht des Zubehörs mit Schrauben.

Greiferfinger

Neu

Wird mitgeliefert:

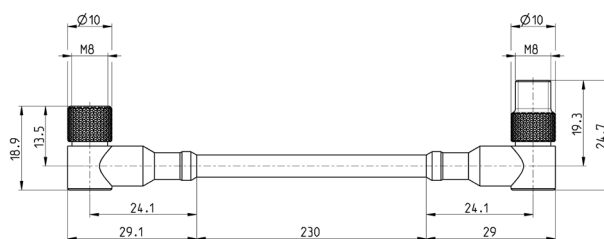
 2x schrauben
 2x finger


Mod.	Gewicht (g)*
F-CSSP-40	25

* Bezieht sich auf das Gewicht eines einzelnen Fingers mit entsprechender Befestigungsschraube.

Anschlusskabel für UR/FANUC

Neu



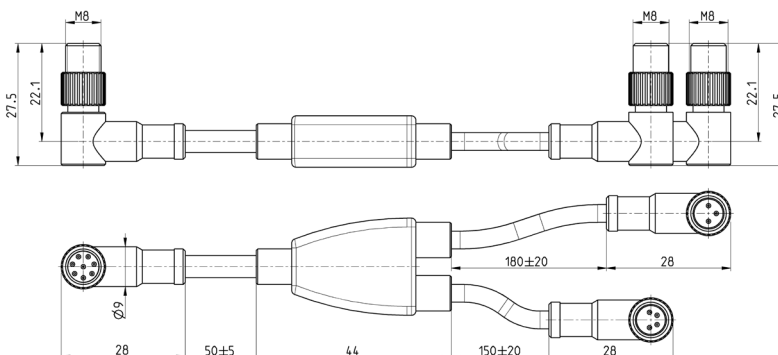
GREIFER

3

Mod.	Roboter Hersteller	Roboter
CS-DL08MC-E020U	UNIVERSAL ROBOT	UR3e UR5e UR10e UR16e
CS-DL08MC-E020U	FANUC	CRX 5ia CRX 10ia CRX 10ia/L CRX 20ia/L CRX 25ia

Anschlusskabel für ABB

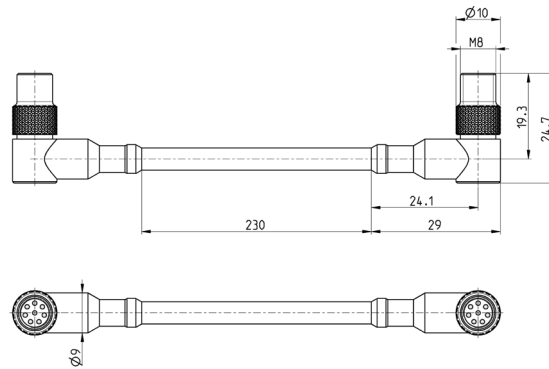
Neu



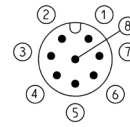
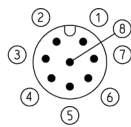
Mod.	Roboter Hersteller	Roboter
CS-DY08MC-E020A	ABB	GoFa

Anschlusskabel für DOOSAN

Neu



* Die korrekte Verbindung zwischen TOOL und ROBOT entnehmen Sie bitte dem Handbuch.



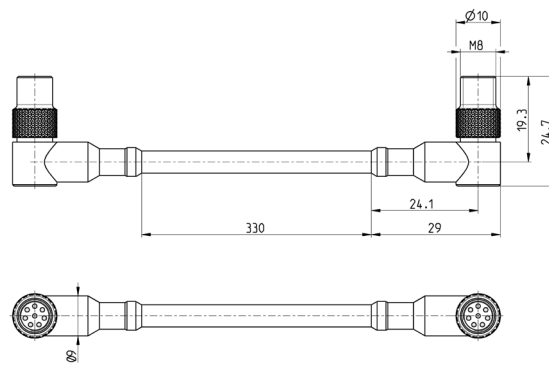
Mod.	Roboter Hersteller	Roboter
CS-DN08MC-E020D	DOOSAN	M0609 M0617 M1013 M1509 H2017 H2515

GREIFER

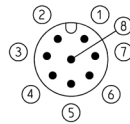
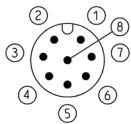
3

Anschlusskabel für OMRON

Neu



* Die korrekte Verbindung zwischen TOOL und ROBOT entnehmen Sie bitte dem Handbuch.



Mod.	Roboter Hersteller	Roboter
CS-DN08MC-E0330	OMRON	TMS TM5S TM7S TM12 TM12S TM14 TM14S TM16 TM20