

PARALLELGREIFER SERIE CSSP

Kollaborativer
Robotergriffe





Pneumatischer Greifer Serie CSSP

Der **innovative** pneumatische Greifer der Serie CSSP ist ideal für die **kollaborative Robotik** und optimiert industrielle Prozessanwendungen wie Maschinenbeschickung, Endverpackung und Montage.

Sein leichtes und kompaktes Design benötigt weniger Platz und maximiert die Nutzlast des Roboters, wodurch **Flexibilität, Sicherheit, Benutzerfreundlichkeit** und **Effizienz** gewährleistet werden.

TECHNISCHE HAUPTMERKMALE

Max. Schließkraft
bei 6 bar 94 N (NC)

Max. Öffnungskraft
bei 6 bar 107 (NO)

Hub bei 6 mm



Sicherheit

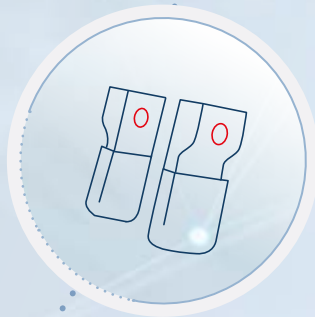
- Entspricht der ISO TS 15066.
- Hält das Werkstück auch bei Druckausfall in Schließender Öffnungsposition.



Plug&Play

- Integrierte Steuerventile.
- Einfacher Anschluss mit einem einzigen pneumatischen Eingang und einer einzigen elektrischen Versorgung.
- Die intuitive Benutzeroberfläche lässt sich leicht in das Cobot-Steuerungssystem integrieren.

Kompatibel mit
den wichtigsten
Cobot-Fabrikaten



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.



Kompromisslose Leistung

- Robustes, kompaktes und leichtes Design.
- Verlässlichkeit in jeder Anwendung.
- Wiederholbarkeit von weniger als 0,02 mm.



Automation

A Camozzi Group Company

camozzi.com

Kontakt



CamoZZi Automation GmbH
Porschestraße 1
D-73095 Albershausen
Tel. +49 7161 91010-0
info@camozzi.de
www.camozzi.de



CamoZZi Automation GmbH
Löfflerweg 18
A-6060 Hall in Tirol
Tel. +43 5223 52888-0
info@camozzi.at
www.camozzi.at

