

NEU



ROBOTERGREIFER RRMG-MRK

RÖHM
driven by technology

Der additiv gefertigte Greifer mit MRK-Funktion für kunden-
spezifische und komplexe Werkstückgeometrien

ROBOTERGREIFER RRMG-MRK

Mit dem neuen Roboter Greifer RRMG-MRK, welcher auf Basis einer Produktplattform in additiver Fertigung hergestellt wird, positioniert sich RÖHM im stark wachsenden Segment der Mensch-Roboter-Kollaboration (MRK).

Durch den demographischen Wandel in den Industrieländern werden in naher Zukunft immer mehr Roboter mit Menschen zusammenarbeiten oder sie dabei unterstützen. Die Roboter sind hierbei nicht mehr hinter Zäunen eingesperrt, sondern arbeiten in gemeinsamen Arbeitsräumen zusammen. Ein weiterer Fokus liegt auf der menschlichen

Arbeitsentlastung durch Roboter bei körperlich anstrengenden, monotonen oder ergonomisch ungünstigen Arbeiten. Damit nun auch das Werkzeug des Roboters, also der Greifer, diesen Anforderungen gerecht wird, hat RÖHM in Zusammenarbeit mit **KUKA Systems** den neuen MRK-fähigen Greifer RRMG-MRK entwickelt.

MRK-DESIGN

Der RRMG-MRK Greifer ist eine Weiterentwicklung des bewährten synthetischen Greifers RRMG und wurde speziell für den **iiwa Roboter** und das **FlexFellow System** von **KUKA** angepasst. Durch einen speziell auf den **iiwa Roboter** abgestimmten Flansch und raffiniert gestaltete Schutzschilde ist der Greifer bestens für MRK-Applikationen geeignet. Abrundung von Kanten und Ecken sowie das robuste und widerstandsfähige Design garantieren durch zusätzliche Nachgiebigkeit den Schutz des Arbeiters vor Verletzungen gemäß den neuesten Standards ISO 10218 und ISO/TS15066.

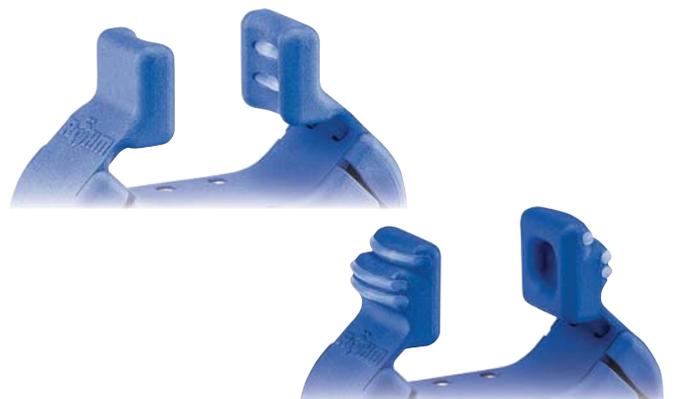


Außengreifend

Innengreifend

ADDITIVE FERTIGUNG

Greifer und Greiferfinger werden in einem Stück additiv gefertigt und kundenspezifisch, auf jede 3D Werkstückgeometrie angepasst. Dadurch wird aus einem „Druck“ ein kompletter Greifer generiert, der optimal auf das jeweilige Werkstück adaptiert ist - egal ob Innen- oder Außengreifen. Durch intelligente Gestaltung der Greiferfinger ist es auch möglich, unterschiedliche Werkstücke und Werkstückdurchmesser mit nur einem Greifer zu handeln.



DIE VORTEILE AUF EINEN BLICK

HÖCHSTE FLEXIBILITÄT

- ⊕ Formgenaues Greifen aller denkbaren Werkstückformen durch konturnahes Anpassen der Greiferfinger an das Werkstück mittels additivem Herstellungsverfahren
- ⊕ Zuverlässiges Greifen verschiedener Werkstückdurchmesser durch flexible Greiferfinger

OPTIMIERTES DESIGN

- ⊕ Höchste Sicherheit durch Abrundung von Kanten und Ecken, Schutzschilde und Nachgiebigkeit
- ⊕ Robustes, widerstandsfähiges Design mit äußerst geringem Eigengewicht (rund 300 g)

HERAUSRAGENDE PERFORMANCE

- ⊕ Bis zu 120 N Greifkraft je nach Kontur und Oberfläche des Werkstückes
- ⊕ Wartungsfrei bis zu 10 Mio. Greifzyklen - bei bis zu 100 Greifzyklen pro Minute

HÖCHSTE PROZESSSICHERHEIT

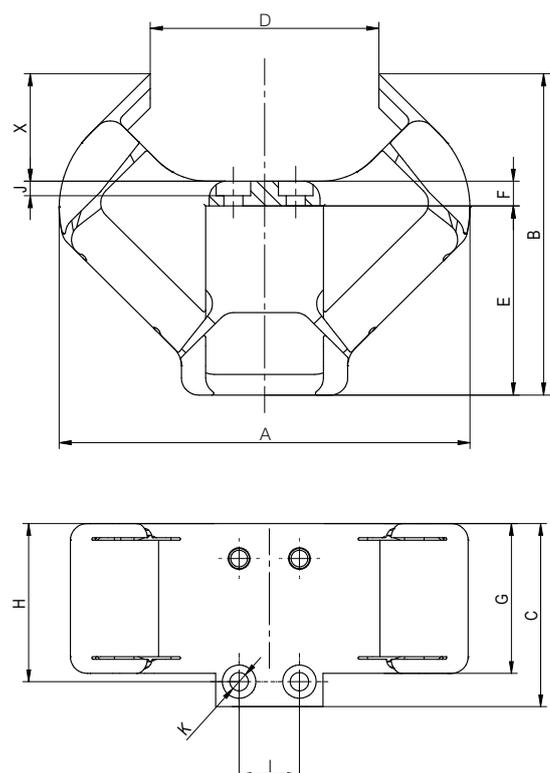
Um höchste Prozesssicherheit sowohl beim Außen- als auch beim Innengreifen gewährleisten zu können, erfolgt die Spannstellung komfortabel über integrierte Sensoren. Zusätzlich kann mit dem speziell für den **KUKA LBR iiwa** entwickelten Flansch die Greifposition des Greifers dank eines Gelenks um 90° verstellt werden - je nachdem, ob das Werkstück horizontal oder vertikal gegriffen werden soll.

Synthetischer Greifer RRMG-MRK

	RRMG-MRK
Spannkraft N *	120**
Hub mm *	4,3
Spannpunkt X	31,2
A mm	118,6
B mm	93,4
C mm	55
D mm	66
E mm	55
F mm	7,2
G mm	45
H mm	47,5
I mm	18
J mm	4,2
K Ø mm	5,5

* bei Spannpunkt X

** max. Spannkraft muss über Druck geregelt werden





RÖHM GmbH

Heinrich-Röhm-Straße 50
89567 Sontheim/Brenz
Deutschland
Tel +49 7325 16 0
Fax +49 7325 16 510
info@roehm.biz
www.roehm.biz

Exklusiver Vertrieb über:

KUKA Systems GmbH

Blücherstraße 144
86165 Augsburg
Deutschland
Tel. + 49 821 797 0
Fax + 49 821 797 1991
ats@kuka.de
www.kuka-systems.com



Id.-Nr. 1242412 / 0816 B