

VEREIN  
DEUTSCHER  
INGENIEURE

Mechanische Einrichtungen in der Automatisierungstechnik  
**Greifer für Handhabungsgeräte  
und Industrieroboter**

**VDI 2740**

Blatt 1

Mechanical devices for automation equipment  
Grippers for manipulators  
and industrial robots



Inhalt	Seite
Vorbemerkung . . . . .	2
Einleitung . . . . .	2
<b>1 Aufgaben des Greifers . . . . .</b>	<b>3</b>
<b>2 Analyse der Greifaufgabe . . . . .</b>	<b>3</b>
2.1 Merkmale des Greifobjektes . . . . .	3
2.2 Merkmale der Greifbewegung . . . . .	4
2.3 Merkmale des Greifkraftverlaufes . . . . .	4
2.4 Merkmale der Greiferperipherie . . . . .	5
<b>3 Anforderungen an die Teilsysteme des Greifers und deren Lösungen . . . . .</b>	<b>5</b>
3.1 Anforderungen und Lösungen zum Wirksystem . . . . .	5
3.2 Anforderungen und Lösungen zum kinematischen System . . . . .	7
3.3 Anforderungen und Lösungen zum Trägersystem . . . . .	35
3.4 Anforderungen und Lösungen zum Informationsverarbeitungs- system . . . . .	37
3.5 Anforderungen und Lösungen zum Antriebssystem . . . . .	43
Schrifttum . . . . .	46

VDI-Gesellschaft Entwicklung Konstruktion Vertrieb  
Ausschuß Getriebe in der Handhabungstechnik

**VDI-Handbuch Getriebetechnik I**  
**VDI-Handbuch Betriebstechnik, Teil 3**