ICS 25.040.30 VDI-RICHTLINIEN April 1995

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

VDI
Inhaltlich überprüft und unverändert weiterhin gültig
Januar 2001

Frühere Ausgabe: 7.91 Entwurf

Zu beziehen durch Beuth Verlag GmbH, 10772 Berlin – Alle Rechte vorbehalten © Verein Deutscher Ingenieure, Düsseldorf 1995

Lizenzierte Kopie von elektronischem Datenträger

Vervielfältigung – auch für innerbetriebliche Zwecke – nicht gestattet

Inhalt Seite

Vorbemerkung 2

Einleitung 2

1 Aufgaben des Greifers 3

2 Analyse der Greifaufgabe 3
2.1 Merkmale des Greifobjektes 3
2.2 Merkmale der Greifbewegung 4
2.3 Merkmale des Greifkraftverlaufes 4
2.4 Merkmale der Greiferperipherie 5

3 Anforderungen an die Teilsysteme des Greifers und deren Lösungen 5
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 Informationsverarbeitungssystem 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