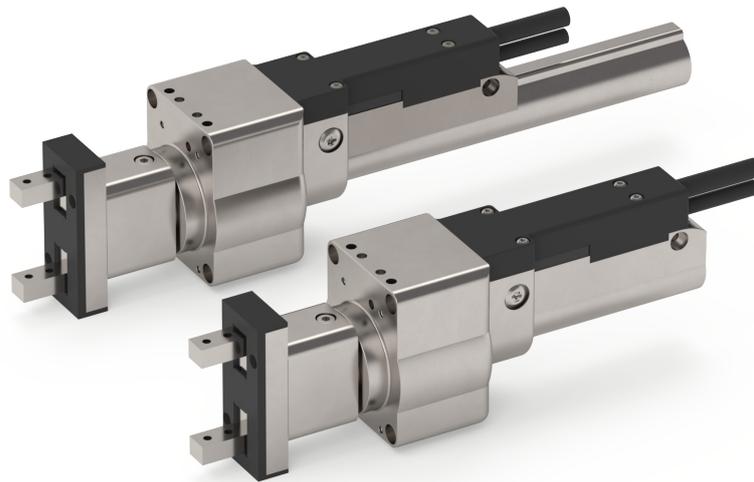


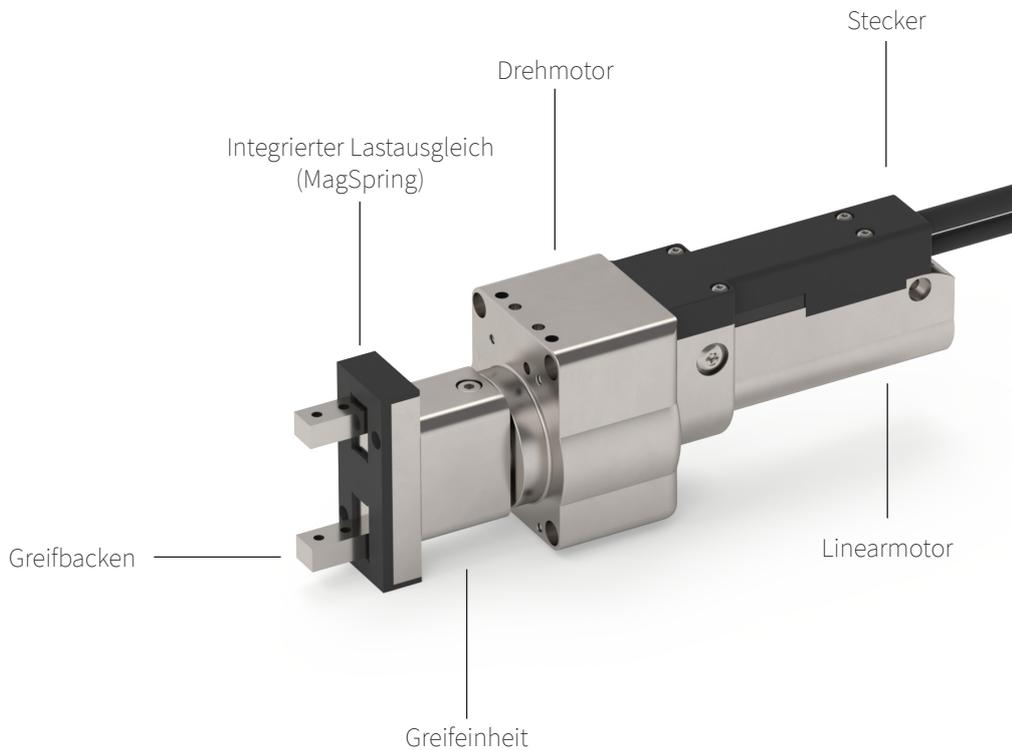
GREIFERMODULE GM51



- ✓ Elektrischer Servodrehgreifer mit zusätzlicher magnetischer Haltekraft
- ✓ Hochdynamisches Greifen, Schliess- bzw. Öffnungszeit unter 20 ms
- ✓ Sanftes Greifen durch frei programmierbare Bewegungsprofile
- ✓ Freie Fingerpositionierung und Kraftkontrolle durch Servomotor
- ✓ Beibehaltung der MagSpring-Kraft bei Stromausfall, einfaches Öffnen von Hand
- ✓ Cleveres Design für saubere Kabelführung direkt mit Schleppkettenanschluss
- ✓ Geringer Energieverbrauch in offener und geschlossener Position
- ✓ Kompatibel zu allen gängigen Feldbussen

GREIFERMODULE GM51

| | |
|------------------------|----|
| Beschreibung | 3 |
| Technische Daten | 4 |
| Zubehör | 15 |



Greifer GM51

Der LinMot GM51 Greifer ist eine hochdynamische Lösung für anspruchsvolle Anwendungen. Mit extrem schnellen Schliess- und Öffnungszeiten von unter 20 Millisekunden ermöglicht er effizientes und zuverlässiges Greifen. Dank frei programmierbarer Bewegungsprofile kann der Greifprozess besonders sanft gestaltet werden, was das Handling empfindlicher Objekte erleichtert. Der Servomotor des Greifers erlaubt individuelle Fingerpositionierung und einstellbare Kraftkontrolle, wodurch das Greifen spezifisch angepasst werden kann.

Der GM51 verfügt über einen integrierten Rotationsmotor mit endloser Drehung. Dies macht den Greifer besonders geeignet für dynamische Positionier-, Montage- und Verschraubaufgaben und bietet dank der Genauigkeit des Absolutwertgebers hohe Präzision in der Winkelpositionierung. Darüber hinaus erfolgt die Positionsüberwachung der Greiffinger über den Linearmotor, wodurch sowohl externe Sensoren als auch rotationsstörende Kabel überflüssig werden. Für Schleppketten und Kabel verfügt der GM51 über einen integrierten Adapter.

Kombination mit Führungen und Modulen

Die Kombination des Parallelgreifers GM51 mit den Führungen FM01 und EM01 sowie den Modulen DM01 und DM03 ermöglicht dank der einfachen Kopplung und dem modularen Aufbau der LinMot Komponenten komplette Pick-and-Place und Pick-Rotate-Place Anwendungen. Zusätzlich ist der GM51 auch mit passivem Lastausgleich (MagSpring) erhältlich. Eine Kombination, die höchste Präzision, Geschwindigkeit und Sicherheit auch unter anspruchsvollen Bedingungen bietet.



LEISTUNGSDATEN GM51-23SX80F-XP-K_35-18_E50X08-NG(_MS03)



Leistungsdaten Greifermodul GM51-23SX80F-XP-K_35-18_E50x08-NG(_MS03)

| Leistungsdaten Greifermodul GM51-23SX80F-XP-K_35-18_E50x08-NG(_MS03) | | | | |
|--|----------|-------|--|-----------------|
| Hub | | | | |
| Max. Öffnungs-/Schliesshubbereich | mm | (in) | 18 | (0.71) |
| Kraft | | | | |
| Max. Klemmkraft (<0.75 s) mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | 56 / 45 | (12.59 / 10.12) |
| Dauerklemmkraft Schliessrichtung mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | 19 / 9 | (4.27 / 2.02) |
| Dauerklemmkraft Öffnungsrichtung mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | 7 / 7 | (1.57 / 1.57) |
| Dauerklemmkraft durch die MagSpring (ohne Strom) | N | (lbf) | 11 | (2.47) |
| Max. Drehmoment Drehmotor | Nm | (lbf) | 1.03 | (9.15) |
| Dauerdrehmoment Drehmotor | Nm | (lbf) | 0.32 | (2.83) |
| Geschwindigkeit | | | | |
| Minimale Öffnungs-/Schliesszeit | s | | 0.02 | |
| Maximale Drehgeschwindigkeit | rpm | | 3500* | |
| Positionssensoren | | | | |
| Positionsauflösung | mm | (in) | 0.002 | (0.00008) |
| Wiederholgenauigkeit Greifmotor | mm | (in) | ±0.05 | (±0.002) |
| Wiederholgenauigkeit Drehmotor | ° | ° | ±0.05 | (±0.002) |
| Elektrische Daten | | | | |
| Maximalstrom Greifmotor @ 48 / 72VDC | A_{pk} | | 7.4 | |
| Maximalstrom Drehmotor @ 48 / 72VDC | A_{pk} | | 20.8 | |
| Nennstrom Linearmotor | A_{pk} | | TBD | |
| Nennstrom Rotationsmotor | A_{pk} | | TBD | |
| Mechanische Daten | | | | |
| Greiferbreite | mm | (in) | 70 | (2.76) |
| Greiferlänge | mm | (in) | 67.6 | (2.66) |
| Greiferhöhe | mm | (in) | 244.8 | (9.64) |
| Greifermasse | g | (lb) | 1100 | (2.43) |
| Umgebungstemperatur | °C | | -10 bis 60 | |
| IP Schutzart | | | IP 30 | |
| Drive | | | | |
| Stromversorgung Drive | VDC | | 24-72 | |
| Anzahl nötiger Drives | Stk. | | 2 | |
| Kommunikationsprotokolle | | | PROFINET, PROFIdrive, EtherNet/IP, EtherCAT, CANopen, sercos, Ethernet Powerlink | |

*Theoretische Drehgeschwindigkeit ohne Last bei Nennspannung U_n .

LEISTUNGSDATEN GM51-23SX160H-XP-K_35-18_E50X08-NG(_MS03)



Leistungsdaten Greifermodul GM51-23Sx160H-XP-K_35-18_E50x08-NG(_MS03)

| Leistungsdaten Greifermodul GM51-23Sx160H-XP-K_35-18_E50x08-NG(_MS03) | | | | |
|---|-----------------|-------|--|----------|
| Hub | | | | |
| Max. Öffnungs-/Schliesshubbereich | mm | (in) | 22 | (0.87) |
| Kraft | | | | |
| Max. Klemmkraft (<0.75 s) mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | tbd | tbd |
| Dauerklemmkraft Schliessrichtung mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | tbd | tbd |
| Dauerklemmkraft Öffnungsrichtung mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | tbd | tbd |
| Dauerklemmkraft durch die MagSpring (ohne Strom) | N | (lbf) | tbd | tbd |
| Max. Drehmoment Drehmotor | Nm | (lbf) | tbd | tbd |
| Dauerdrehmoment Drehmotor | Nm | (lbf) | tbd | tbd |
| Geschwindigkeit | | | | |
| Minimale Öffnungs-/Schliesszeit | s | | tbd | |
| Maximale Drehgeschwindigkeit | rpm | | 3000* | |
| Positionssensorik | | | | |
| Positionsauflösung | mm | (in) | 0.005 | (0.0002) |
| Wiederholgenauigkeit | mm | (in) | ±0.05 | (±0.002) |
| Wiederholgenauigkeit Drehmotor | ° | ° | ±0.05 | (±0.002) |
| Elektrische Daten | | | | |
| Maximalstrom Greifmotor @ 48 / 72VDC | A _{pk} | | 9.4 | |
| Maximalstrom Drehmotor @ 48 / 72VDC | A _{pk} | | 24.6 | |
| Nennstrom Linearmotor | A _{pk} | | TBD | |
| Nennstrom Rotationsmotor | A _{pk} | | TBD | |
| Mechanische Daten | | | | |
| Greiferbreite | mm | (in) | tbd | tbd |
| Greiferlänge | mm | (in) | tbd | tbd |
| Greiferhöhe | mm | (in) | tbd | tbd |
| Greifermasse | g | (lb) | tbd | tbd |
| Umgebungstemperatur | °C | | -10 bis 60 | |
| IP Schutzart | | | IP 30 | |
| Drive | | | | |
| Stromversorgung Drive | VDC | | 24-72 | |
| Anzahl nötiger Drives | Stk. | | 2 | |
| Kommunikationsprotokolle | | | PROFINET, PROFIdrive, EtherNet/IP, EtherCAT, CANopen, sercos, Ethernet Powerlink | |

*Theoretische Drehgeschwindigkeit ohne Last bei Nennspannung U_n.DOK.-NR. 0185-0225-D / VERSION 1V1
ÄNDERUNGEN VORBEHALTEN

LEISTUNGSDATEN GM51-37SX60-XP-N_48-22_E70X18-NG(_MS03)



Leistungsdaten Greifermodul GM51-37Sx60-XP-N_48-22_E70x18-NG(_MS03)

| Hub | | | | |
|---|----------|-------|--|-----------------|
| Max. Öffnungs-/Schliesshubbereich | mm | (in) | 22 | (0.87) |
| Kraft | | | | |
| Max. Klemmkraft (<0.75 s) mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | 128 / 97 | (28.78 / 21.81) |
| Dauerklemmkraft Schliessrichtung mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | 42 / 12 | (9.44 / 2.70) |
| Dauerklemmkraft Öffnungsrichtung mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | 10 / 10 | (2.25 / 2.25) |
| Dauerklemmkraft durch die MagSpring (ohne Strom) | N | (lbf) | 31 | (6.97) |
| Max. Drehmoment Drehmotor | Nm | (lbf) | 3.92 | (34.69) |
| Dauerdrehmoment Drehmotor | Nm | (lbf) | 1.21 | (10.71) |
| Geschwindigkeit | | | | |
| Minimale Öffnungs-/Schliesszeit | s | | 0.03 | |
| Maximale Drehgeschwindigkeit | rpm | | 3000* | |
| Positionssensorik | | | | |
| Positionsauflösung | mm | (in) | 0.005 | (0.0002) |
| Wiederholgenauigkeit | mm | (in) | ±0.05 | (±0.002) |
| Wiederholgenauigkeit Drehmotor | ° | ° | ±0.05 | (±0.002) |
| Elektrische Daten | | | | |
| Maximalstrom Greifmotor @ 48 / 72VDC | A_{pk} | | 9.4 | |
| Maximalstrom Drehmotor @ 48 / 72VDC | A_{pk} | | 24.6 | |
| Nennstrom Linearmotor | A_{pk} | | TBD | |
| Nennstrom Rotationsmotor | A_{pk} | | TBD | |
| Mechanische Daten | | | | |
| Greiferbreite | mm | (in) | 103 | (4.06) |
| Greiferlänge | mm | (in) | 104.8 | (4.13) |
| Greiferhöhe | mm | (in) | 294.2 | (11.58) |
| Greifermasse | g | (lb) | 2770 | (6.11) |
| Umgebungstemperatur | °C | | -10 bis 60 | |
| IP Schutzart | | | IP 30 | |
| Drive | | | | |
| Stromversorgung Drive | VDC | | 24-72 | |
| Anzahl nötiger Drives | Stk. | | 2 | |
| Kommunikationsprotokolle | | | PROFINET, PROFIdrive, EtherNet/IP, EtherCAT, CANopen, sercos, Ethernet Powerlink | |

*Theoretische Drehgeschwindigkeit ohne Last bei Nennspannung U_n

LEISTUNGSDATEN GM51-37SX120F-XP-N_48-22_E70X18-NG(_MS03)

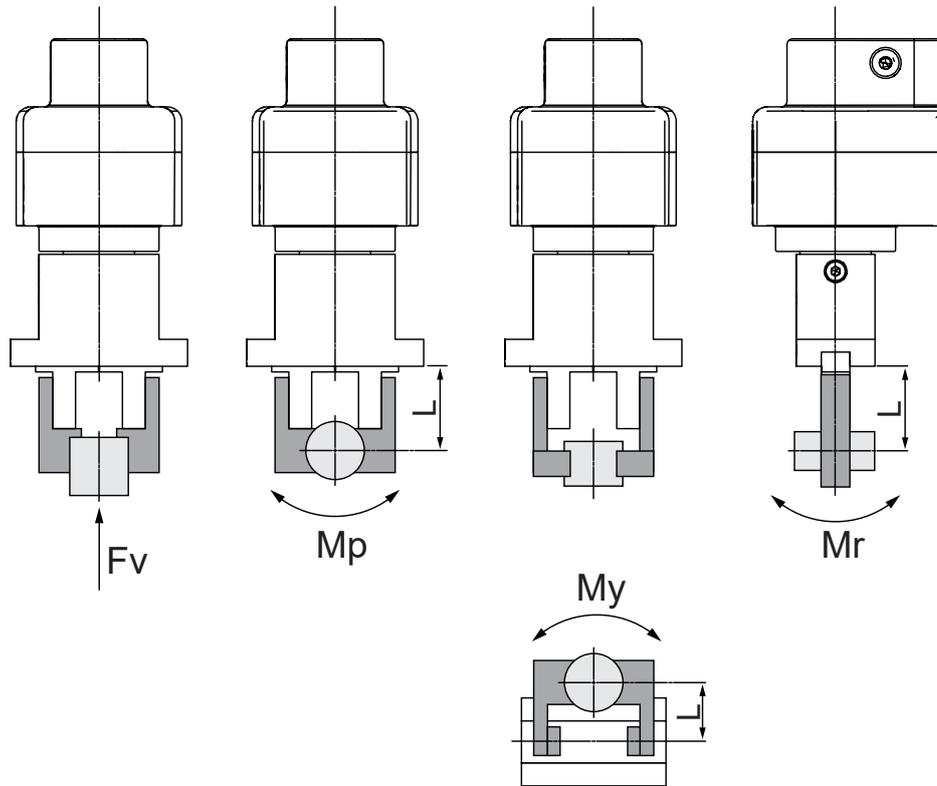


Leistungsdaten Greifermodul GM51-37Sx120F-XP-N_48-22_E70x18-NG(_MS03)

| Leistungsdaten Greifermodul GM51-37Sx120F-XP-N_48-22_E70x18-NG(_MS03) | | | | |
|---|-----------------|-------|--|----------|
| Hub | | | | |
| Max. Öffnungs-/Schliesshubbereich | mm | (in) | 22 | (0.87) |
| Kraft | | | | |
| Max. Klemmkraft (<0.75 s) mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | tbd | tbd |
| Dauerklemmkraft Schliessrichtung mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | tbd | tbd |
| Dauerklemmkraft Öffnungsrichtung mit MagSpring / ohne MagSpring | N | (lbf) | tbd | tbd |
| Dauerklemmkraft durch die MagSpring (ohne Strom) | N | (lbf) | tbd | tbd |
| Max. Drehmoment Drehmotor | Nm | (lbf) | tbd | tbd |
| Dauerdrehmoment Drehmotor | Nm | (lbf) | tbd | tbd |
| Geschwindigkeit | | | | |
| Minimale Öffnungs-/Schliesszeit | s | | tbd | |
| Maximale Drehgeschwindigkeit | rpm | | 3000* | |
| Positionssensorik | | | | |
| Positionsauflösung | mm | (in) | 0.005 | (0.0002) |
| Wiederholgenauigkeit | mm | (in) | ±0.05 | (±0.002) |
| Wiederholgenauigkeit Drehmotor | ° | ° | ±0.05 | (±0.002) |
| Elektrische Daten | | | | |
| Maximalstrom Greifmotor @ 48 / 72VDC | A _{pk} | | 9.4 | |
| Maximalstrom Drehmotor @ 48 / 72VDC | A _{pk} | | 24.6 | |
| Nennstrom Linearmotor | A _{pk} | | TBD | |
| Nennstrom Rotationsmotor | A _{pk} | | TBD | |
| Mechanische Daten | | | | |
| Greiferbreite | mm | (in) | tbd | tbd |
| Greiferlänge | mm | (in) | tbd | tbd |
| Greiferhöhe | mm | (in) | tbd | tbd |
| Greifermasse | g | (lb) | tbd | tbd |
| Umgebungstemperatur | °C | | -10 bis 60 | |
| IP Schutzart | | | IP 30 | |
| Drive | | | | |
| Stromversorgung Drive | VDC | | 24-72 | |
| Anzahl nötiger Drives | Stk. | | 2 | |
| Kommunikationsprotokolle | | | PROFINET, PROFIdrive, EtherNet/IP, EtherCAT, CANopen, sercos, Ethernet Powerlink | |

*Theoretische Drehgeschwindigkeit ohne Last bei Nennspannung U_n

BERECHNUNG DER LASTMOMENTE



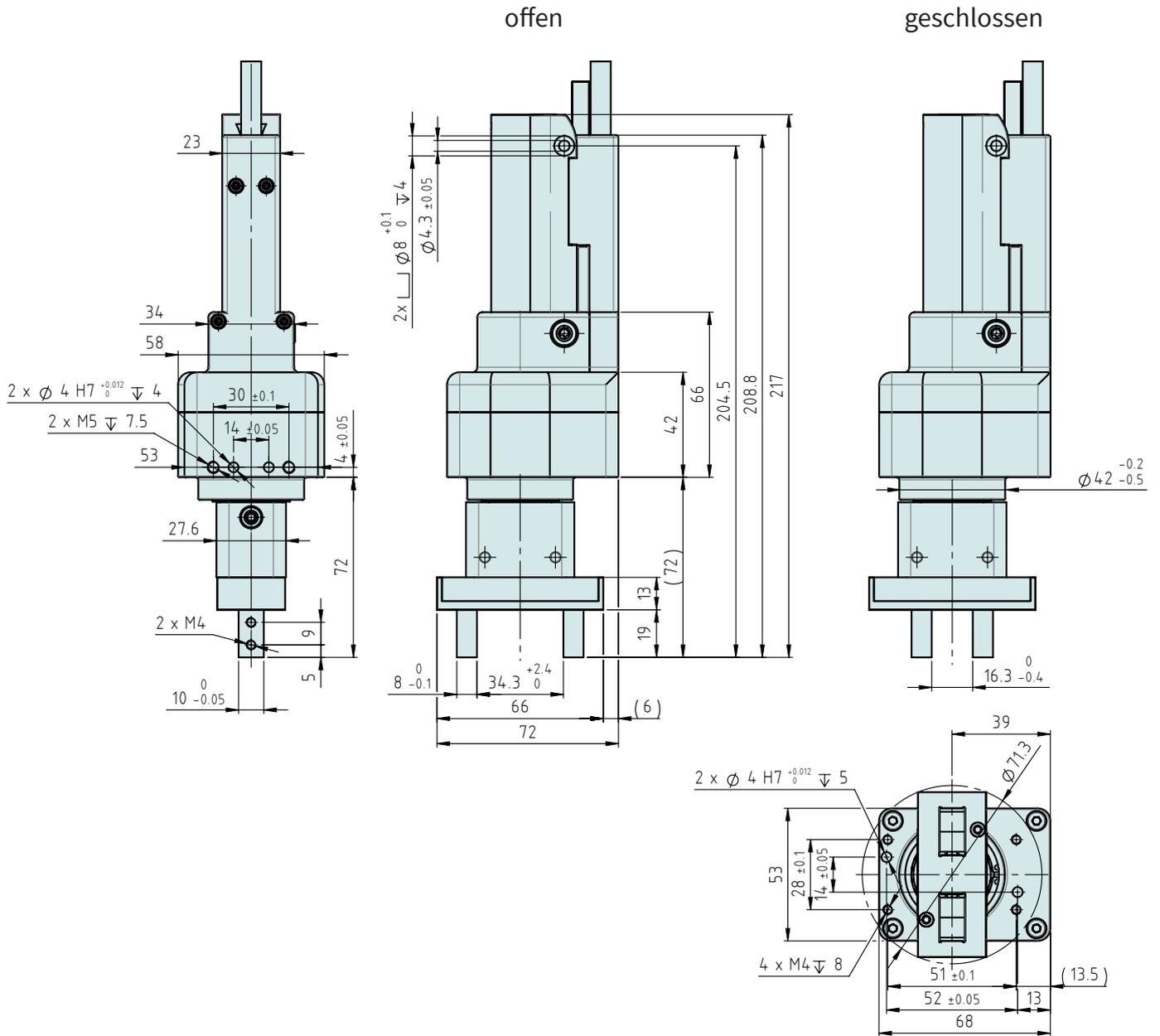
L: Abstand zum Punkt, an dem die Last angebracht wird (mm).

| Modell | Zulässige vertikale Last Fv (N) | Maximal zulässiges Moment | | |
|----------------|------------------------------------|---------------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | Nickmoment Mp (Nm) | Giermoment My (Nm) | Rollmoment Mr (Nm) |
| GM51-23 | 147 | 1.32 | 1.32 | 2.65 |
| GM51-37 | 343 | 3.0 | 3.0 | 6.0 |

Die Last- und Momentenwerte in der Tabelle sind statische Werte.

| Berechnung der zulässigen externen Kraft (bei auftretender Momentlast) | Berechnungsbeispiel |
|--|--|
| $\text{Zulässige Last } F \text{ (N)} = \frac{M \text{ (maximal zulässiges Moment) (N} \cdot \text{m)}}{L \times \frac{10^{-3}}{*}}$ <p>(*Einheitenumrechnungskonstante)</p> | <p>Bei einer statischen Last von = 10 N, die ein Nickmoment auf den Punkt L = 30 mm von der GM51-23-Führung aus ausübt.</p> $\text{Zulässige Last } F \text{ (N)} = \frac{1.32}{30 \times 10^{-3}} = 44.0 \text{ (N)}$ <p>Last f = 10 (N) < 44.0 (N) Es kann daher verwendet werden.</p> |

GREIFER GM51-23SX80F-XP-K_35-18_E50X08-NG(_MS03)



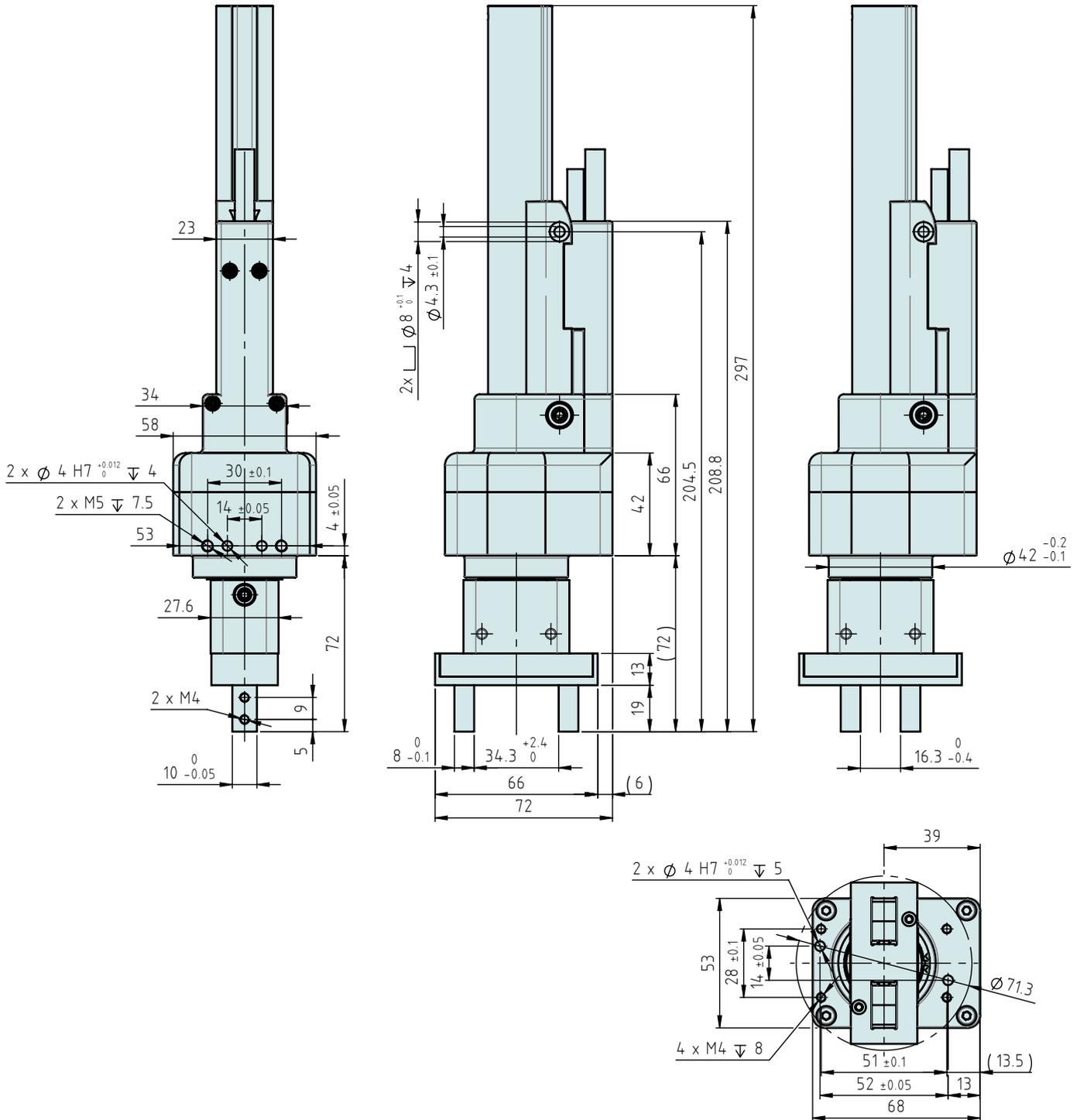
Abmessungen mm

| Artikel | Beschreibung | Artikelnummer |
|--|---|---------------------------|
| GM51-23Sx80F-XP-K_35-18_E50x08-NG | Greifdrehmodul, Hub 18 mm | 0150-6599 |
| GM51-23Sx80F-XP-K_35-18_E50x08-NG_MS03 | Greifdrehmodul, Hub 18 mm, mit Haltekraft | 0150-6302 |

GREIFER GM51-23SX160H-XP-K_35-18_E50X08-NG(_MS03)

offen

geschlossen



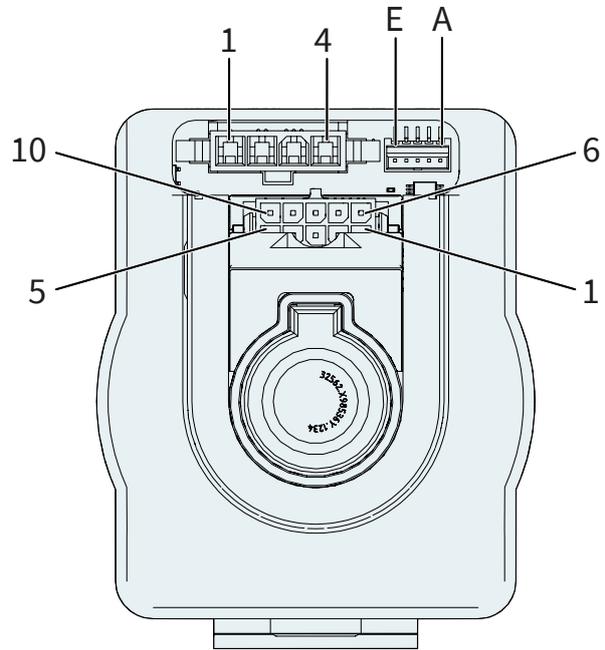
Abmessungen mm

| Artikel | Beschreibung | Artikelnummer |
|---|---|---------------------------|
| GM51-23Sx160H-XP-K_35-18_E50x08-NG | Greifdrehmodul, Hub 18 mm | 0150-6668 |
| GM51-23Sx160H-XP-K_35-18_E50x08-NG_MS03 | Greifdrehmodul, Hub 18 mm, mit Haltekraft | 0150-6665 |

STECKER GM51-23 LINEARMOTOR / DREHMOTOR

NG-Stecker Drehmotor (oben)

| Motor Steckerbelegung | NG-Stecker | Aderfarbe Motorkabel |
|-----------------------|------------|----------------------|
| Phase 2- | Pin 1 | grau |
| Phase 2+ | Pin 2 | blau |
| Phase 1- | Pin 3 | rosa |
| Phase 1+ | Pin 4 | rot |
| Temp Sensor | Pin E | schwarz |
| Sensor Cos | Pin D | grün |
| Sensor Sin | Pin C | gelb |
| GND | Pin B | Schirm innen |
| +5V | Pin A | weiss |
| Gehäuse | | Schirm auss. |



Ansicht: Motorstecker, steckseitig
 Oben: NG-Stecker Drehmotor
 Unten: K-Stecker Linearmotor

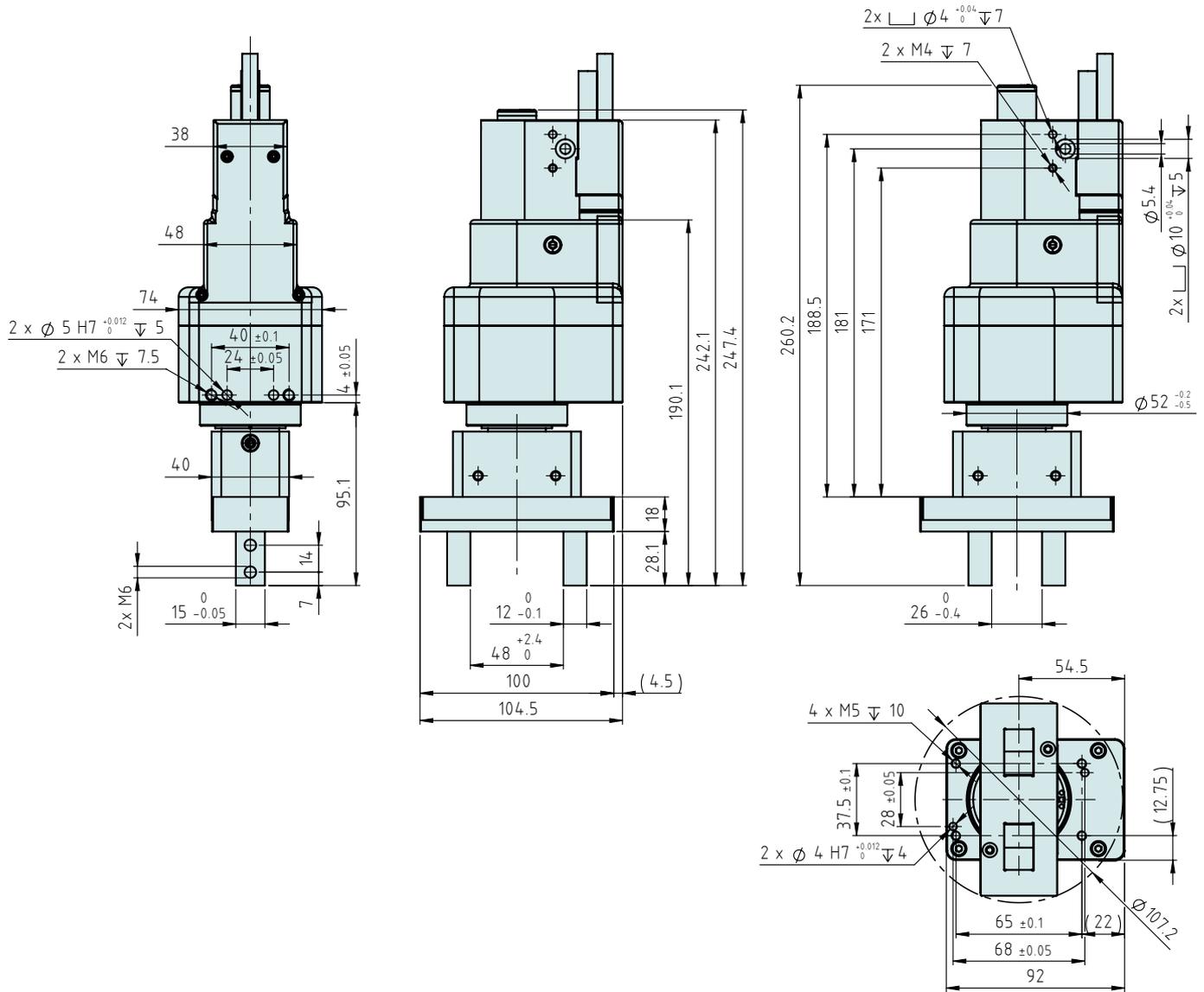
K-Stecker Linearmotor (unten)

| Motor Steckerbelegung K-Stecker | | Aderfarbe Motorkabel |
|---------------------------------|-------------|----------------------|
| Pin 1 | Phase 1+ | rot |
| Pin 2 | Phase 2+ | blau |
| Pin 3 | n.c. | n.c. |
| Pin 4 | Phase 1- | rosa |
| Pin 5 | Phase 2- | grau |
| Pin 6 | Sensor Sin | gelb |
| Pin 7 | Sensor Cos | grün |
| Pin 8 | GND | braun |
| Pin 9 | +5V | weiss |
| Pin 10 | Temp sensor | schwarz |
| | Gehäuse | Schirm |

GREIFER GM51-37SX60-XP-N_48-22_E70X18-NG(_MS03)

offen

geschlossen



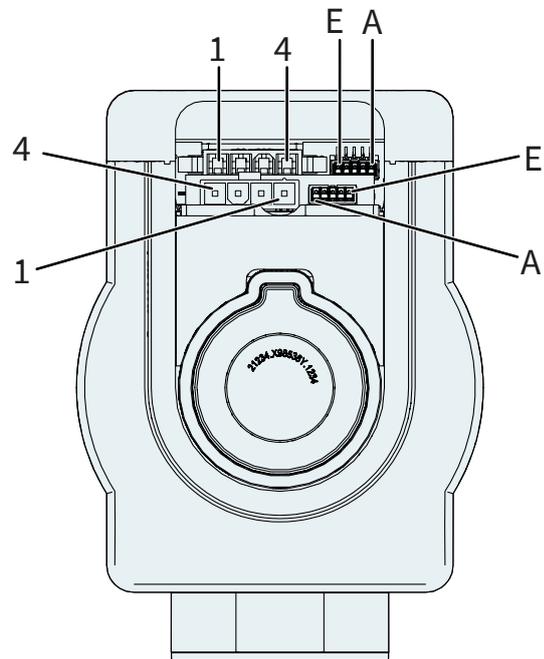
Abmessungen mm

| Artikel | Beschreibung | Artikelnummer |
|---------------------------------------|---|---------------------------|
| GM51-37Sx60-XP-N_48-22_E70x18-NG | Greifdrehmodul, Hub 22 mm | 0150-6609 |
| GM51-37Sx60-XP-N_48-22_E70x18-NG_MS03 | Greifdrehmodul, Hub 22 mm, mit Haltekraft | 0150-6437 |

STECKER GM51-37 LINEARMOTOR / DREHMOTOR

NG-Stecker Drehmotor (oben)

| Motor Steckerbelegung | NG-Stecker | Aderfarbe Motorkabel |
|-----------------------|------------|----------------------|
| Phase 2- | Pin 1 | grau |
| Phase 2+ | Pin 2 | blau |
| Phase 1- | Pin 3 | rosa |
| Phase 1+ | Pin 4 | rot |
| | | |
| Temp Sensor | Pin E | schwarz |
| Sensor Cos | Pin D | grün |
| Sensor Sin | Pin C | gelb |
| GND | Pin B | Schirm innen |
| +5V | Pin A | weiss |
| Gehäuse | | Schirm auss. |

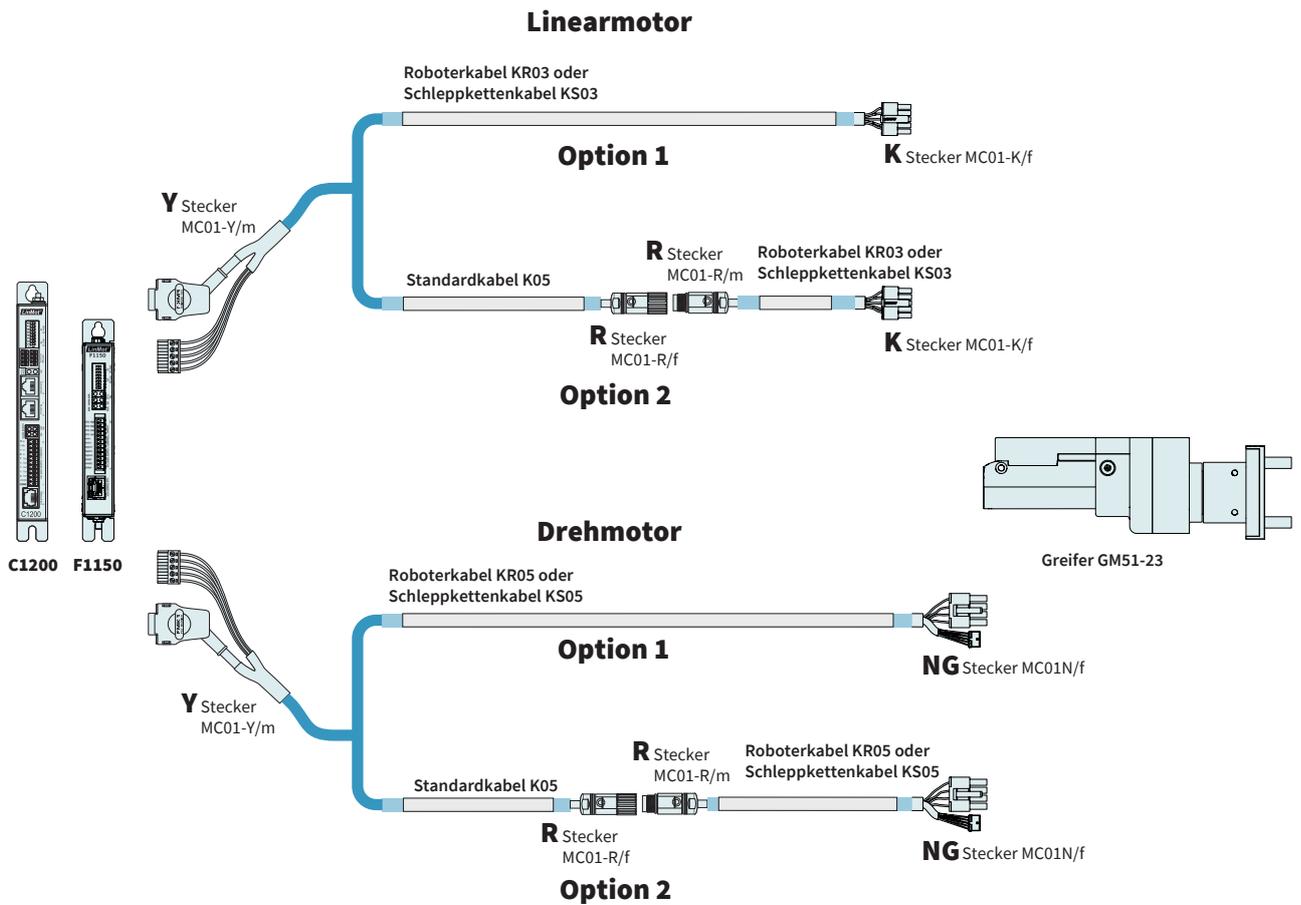


Ansicht: Motorstecker, steckseitig
 Oben: NG-Stecker Drehmotor
 Unten: N-Stecker Linearmotor

N-Stecker Linearmotor (unten)

| Motor Steckerbelegung | N-Stecker | Aderfarbe Motorkabel |
|-----------------------|-----------|----------------------|
| Phase 1+ | Pin 4 | rot |
| Phase 1- | Pin 3 | rosa |
| Phase 2+ | Pin 2 | blau |
| Phase 2- | Pin 1 | grau |
| | | |
| +5V | Pin A | weiss |
| GND | Pin B | Schirm innen |
| Sensor Sin | Pin C | gelb |
| Sensor Cos | Pin D | grün |
| Temp Sensor | Pin E | schwarz |
| Gehäuse | | Schirm auss. |

MOTORKABEL FÜR GM51-23



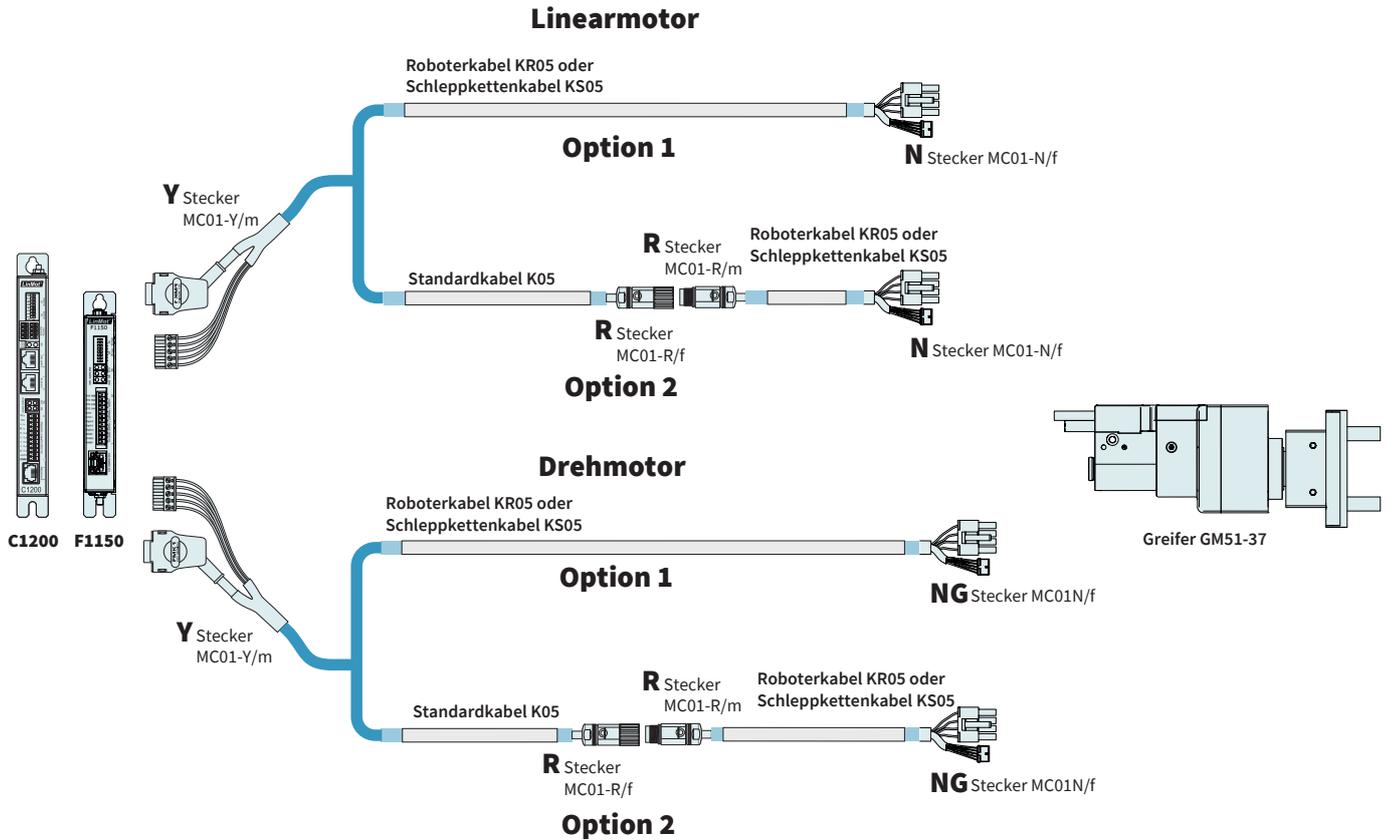
| LINEARMOTOR | | |
|-------------|--|---------------------------|
| Artikel | Beschreibung | Artikelnummer |
| KS03-Y/K-2 | Schleppkettenkabel Y/K, 2 m | 0150-2446 |
| KS03-Y/K-4 | Schleppkettenkabel Y/K, 4 m | 0150-2447 |
| KS03-Y/K-6 | Schleppkettenkabel Y/K, 6 m | 0150-2448 |
| KS03-Y/K- | Schleppkettenkabel Y/K, Länge auf Mass | 0150-3516 |
| KS03-R/K-1 | Schleppkettenkabel R/K, 1 m | 0150-2185 |
| KS03-R/K-2 | Schleppkettenkabel R/K, 2 m | 0150-2186 |
| KS03-R/K- | Schleppkettenkabel R/K, Länge auf Mass | 0150-3530 |
| KR03-Y/K- | Roboter-kabel Y/K, Länge auf Mass | 0150-3718 |
| KR03-R/K- | Roboter-kabel R/K, Länge auf Mass | 0150-3754 |
| K05-Y/R-2 | Motorkabel Y/R, 2 m | 0150-2421 |
| K05-Y/R-3 | Motorkabel Y/R, 3 m | 0150-4854 |
| K05-Y/R-4 | Motorkabel Y/R, 4 m | 0150-2422 |
| K05-Y/R-6 | Motorkabel Y/R, 6 m | 0150-2423 |
| K05-Y/R-8 | Motorkabel Y/R, 8 m | 0150-2424 |
| K05-Y/R- | Motorkabel Y/R, Länge auf Mass | 0150-3501 |

MOTORKABEL FÜR GM51-23

DREHMOTOR

| Artikel | Beschreibung | Artikelnummer |
|-------------------------|---|---------------------------|
| KS05-Y/NG-4 | Schleppkettenkabel Y/NG, 4 m | TBD |
| KS05-Y/NG-5 | Schleppkettenkabel Y/NG, 6 m | TBD |
| KS05-Y/NG- | Schleppkettenkabel Y/NG, Länge auf Mass | TBD |
| KS05-09-R/NG-1.5 | Schleppkettenkabel R/NG, 1,5 m | 0150-6570 |
| KS05-09-R/NG-2 | Schleppkettenkabel R/NG, 2 m | 0150-6571 |
| KS05-09-R/NG-3 | Schleppkettenkabel R/NG, 3 m | 0150-6572 |
| KS05-09-R/NG-4 | Schleppkettenkabel R/NG, 4 m | TBD |
| KS05-09-R/NG-6 | Schleppkettenkabel R/NG, 6 m | TBD |
| KR05-Y/NG- | Roboterkabel Y/NG, Länge auf Mass | TBD |
| KR05-R/NG- | Roboterkabel R/NG, Länge auf Mass | TBD |
| K05-Y/R-2 | Motorkabel Y/R, 2 m | 0150-2421 |
| K05-Y/R-3 | Motorkabel Y/R, 3 m | 0150-4854 |
| K05-Y/R-4 | Motorkabel Y/R, 4 m | 0150-2422 |
| K05-Y/R-6 | Motorkabel Y/R, 6 m | 0150-2423 |
| K05-Y/R-8 | Motorkabel Y/R, 8 m | 0150-2424 |
| K05-Y/R- | Motorkabel Y/R, Länge auf Mass | 0150-3501 |

MOTORKABEL FÜR GM51-37



| LINEARMOTOR | | |
|-----------------|--|---------------------------|
| Artikel | Beschreibung | Artikelnummer |
| KS05-Y/N-2 | Schleppkettenkabel Y/N, 2 m | 0150-2442 |
| KS05-Y/N-4 | Schleppkettenkabel Y/N, 4 m | 0150-2443 |
| KS05-Y/N-6 | Schleppkettenkabel Y/N, 6 m | 0150-2444 |
| KS05-Y/N-8 | Schleppkettenkabel Y/N, 8 m | 0150-2445 |
| KS05-Y/N- | Schleppkettenkabel Y/N, Länge auf Mass | 0150-3509 |
| KS05-09-R/N-1.5 | Schleppkettenkabel R/N, 1,5 m | 0150-3880 |
| KS05-09-R/N-2 | Schleppkettenkabel R/N, 2 m | 0150-3881 |
| KS05-09-R/N-3 | Schleppkettenkabel R/N, 3 m | 0150-3881 |
| KS05-09-R/N- | Schleppkettenkabel R/N, Länge auf Mass | 0150-3889 |
| KR05-Y/N- | Roboter-Kabel Y/N, Länge auf Mass | 0150-3514 |
| KR05-R/N- | Roboter-Kabel R/N, Länge auf Mass | 0150-3757 |
| K05-Y/R-2 | Motorkabel Y/R, 2 m | 0150-2421 |
| K05-Y/R-3 | Motorkabel Y/R, 3 m | 0150-4854 |
| K05-Y/R-4 | Motorkabel Y/R, 4 m | 0150-2422 |
| K05-Y/R-6 | Motorkabel Y/R, 6 m | 0150-2423 |
| K05-Y/R-8 | Motorkabel Y/R, 8 m | 0150-2424 |
| K05-Y/R- | Motorkabel Y/R, Länge auf Mass | 0150-3501 |

MOTORKABEL FÜR GM51-37

DREHMOTOR

| Artikel | Beschreibung | Artikelnummer |
|-------------------------|---|---------------------------|
| KS05-Y/NG-4 | Schleppkettenkabel Y/NG, 4 m | TBD |
| KS05-Y/NG-5 | Schleppkettenkabel Y/NG, 6 m | TBD |
| KS05-Y/NG- | Schleppkettenkabel Y/NG, Länge auf Mass | TBD |
| KS05-09-R/NG-1.5 | Schleppkettenkabel R/NG, 1,5 m | 0150-6570 |
| KS05-09-R/NG-2 | Schleppkettenkabel R/NG, 2 m | 0150-6571 |
| KS05-09-R/NG-3 | Schleppkettenkabel R/NG, 3 m | 0150-6572 |
| KS05-09-R/NG-4 | Schleppkettenkabel R/NG, 4 m | TBD |
| KS05-09-R/NG-6 | Schleppkettenkabel R/NG, 6 m | TBD |
| KR05-Y/NG- | Roboterkabel Y/NG, Länge auf Mass | TBD |
| KR05-R/NG- | Roboterkabel R/NG, Länge auf Mass | TBD |
| K05-Y/R-2 | Motorkabel Y/R, 2 m | 0150-2421 |
| K05-Y/R-3 | Motorkabel Y/R, 3 m | 0150-4854 |
| K05-Y/R-4 | Motorkabel Y/R, 4 m | 0150-2422 |
| K05-Y/R-6 | Motorkabel Y/R, 6 m | 0150-2423 |
| K05-Y/R-8 | Motorkabel Y/R, 8 m | 0150-2424 |
| K05-Y/R- | Motorkabel Y/R, Länge auf Mass | 0150-3501 |

ALLES FÜR LINEARE BEWEGUNG AUS EINER HAND

Hauptsitz Europa / Asien

NTI AG - LinMot & MagSpring
Bodenaeckerstrasse 2
CH-8957 Spreitenbach
Switzerland

☎ +41 (0)56 419 91 91

☎ +41 (0)56 419 91 92

✉ office@linmot.com

🏠 www.linmot.com

Hauptsitz Nord- / Südamerika

LinMot USA, Inc.
N1922 State Road 120, Unit 1
Lake Geneva, WI 53147
United States

☎ 262-743-2555

✉ usasales@linmot.com

🏠 www.linmot.com