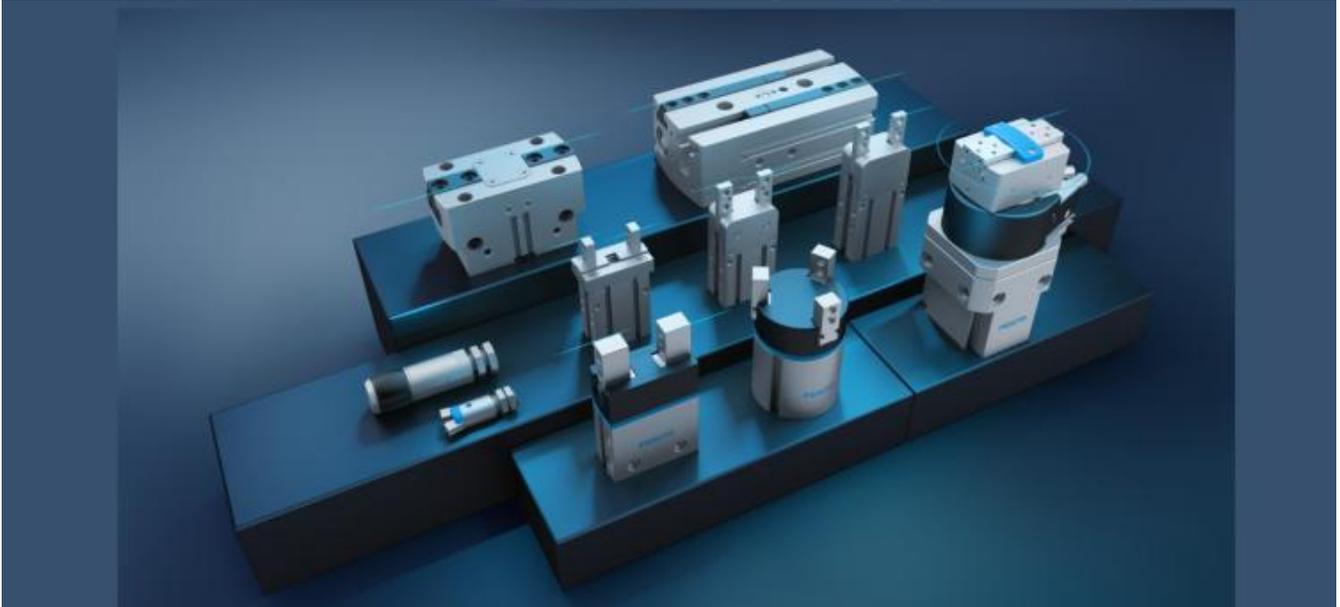


## Mechanische Greifer für moderne Robotikanwendungen - kompakt, präzise,



### Anwendung

## **Mechanische Greifer für moderne Robotikanwendungen - kompakt, präzise, vielseitig**

23/04/2025

1 min

[KOMMENTIEREN](#) [TEXT ALS PDF](#)

Greifer sind das Herzstück jeder Roboteranwendung – sie stellen die direkte Verbindung zwischen Roboter und Werkstück her. Genau deshalb entwickeln wir bei Festo unsere Greifersysteme ständig weiter. Damit du auch komplexe Aufgaben mit Leichtigkeit meisterst und deine Prozesse noch effizienter gestalten kannst. Wir haben unser Portfolio um drei neue mechanische Greifer erweitert, die richtig was draufhaben. Hier erfährst du, was sie so besonders macht.

**Stefan Kappel**

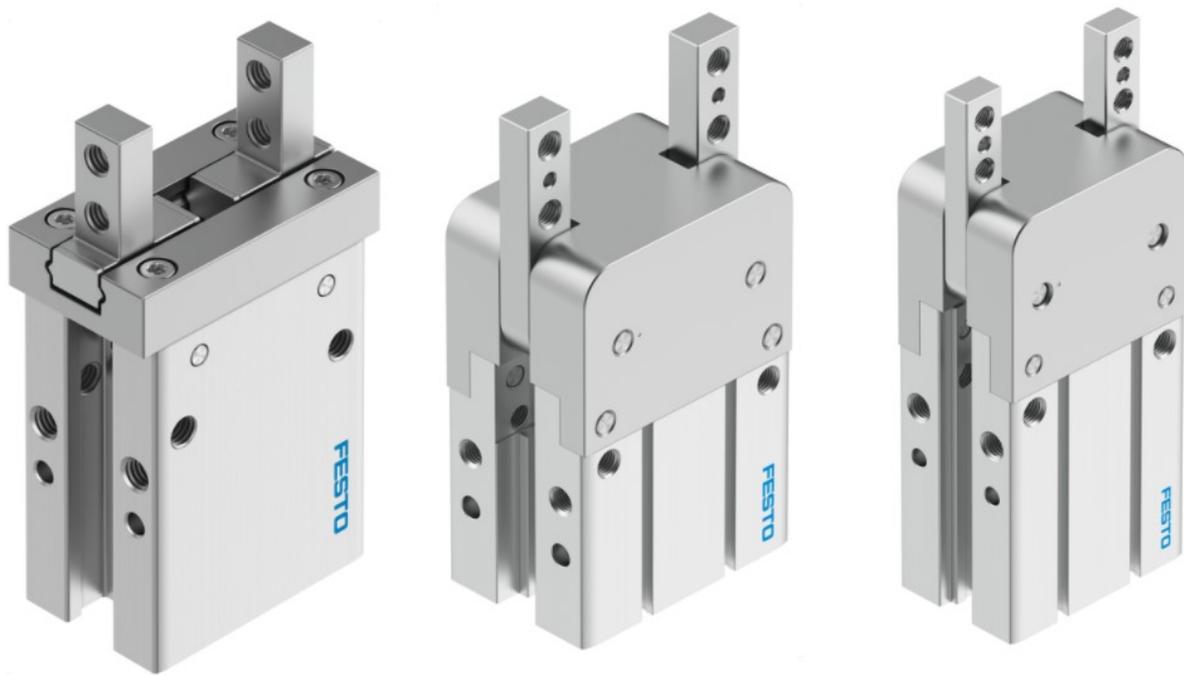
[KONTAKTIEREN](#)

[linkedin](#)



## **Kompakt, stark, präzise: Parallel-, Winkel- und Radialgreifer**

Unser neuer **[Parallelgreifer DHPC](#)** ist wie gemacht für präzise Arbeiten, z. B. in der Elektronikmontage oder beim Handling kleiner Bauteile. Mit einer Wiederholgenauigkeit von  $\leq 0,01$  mm ist er richtig genau unterwegs. Die **[Winkel- \(DHWC\)](#)** und **[Radialvarianten \(DHRC\)](#)** bringen es auf  $\leq 0,2$  mm – das kann sich sehen lassen. Was diese Greifer von anderen unterscheidet? Ganz einfach: Sie sind kleiner, greifen stärker, halten länger und arbeiten genauer. Und das bei maximaler Flexibilität – dank cleverer Details wie T- und C-Nuten für Sensoren und einem großzügigen Montagebereich. Bestens geeignet für begrenzte Einbausituationen.



### Highlights der DHPC, DHWC- und DHRC-Modelle:

- Zwei zusätzliche Fingerausführungen für mehr Flexibilität
- Drei Luftanschlüsse für optimale Versorgung
- Langhub- und Staubschutzabdeckungen für längere Lebensdauer
- Einfach oder doppelt wirkende Varianten
- Normal offene oder normal geschlossene Ausführung – du hast die Wahl
- Gehärtete Greiferbacken gegen Verschleiß und Verformung

### Wenn's mal mehr sein darf: Langhubgreifer DHPL

Du musst schwere Teile greifen oder hohe Drehmomente abfangen, z. B. beim Kistenstapeln oder Plattenhandling? Dann ist der [DHPL-Langhubgreifer](#) deine Lösung. Er ist leicht, kompakt und trotzdem enorm belastbar. Dank seiner robusten Führung und Zahnstangen-Ritzel-Konstruktion kommt er auf eine Wiederholgenauigkeit von  $\leq 0,03$  mm – und das bei einem Hub von 20 bis 200 mm und Kräften von 40 bis 750 N.

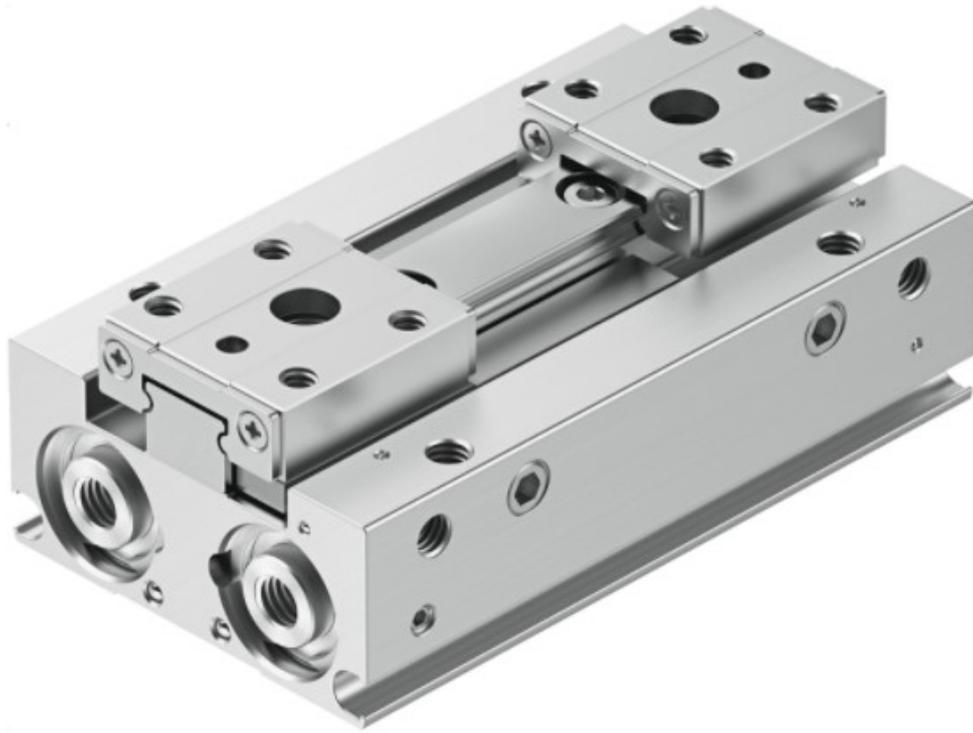


### **Was der DHPL noch so draufhat:**

- Schnittstellen für individuelle Finger und Halterungen
- Pneumatische Endlagendämpfung serienmäßig
- Positionierungsstiftlöcher für den einfachen Tausch

### **Flacher geht's kaum: Parallelgreifer HPPF**

Wenig Platz? Kein Problem! Der **HPPF** ist superflach und perfekt für beengte Anwendungen, zum Beispiel in der Elektronik- oder Kleinteilmontage. Gleichzeitig bringt er ordentlich Power mit – und das bei hoher Präzision und langer Lebensdauer. Dank des niedrigen Metallgehalts eignet er sich sogar für sensible Bereiche wie die Batterieproduktion.



### **Deine Vorteile mit dem HPPF:**

- Hub: 8 bis 80 mm
- Bauhöhe: 19 bis 41 mm
- Vier Größen (8,12,16, 20)
- Greifkraft: 60 bis 377 N
- Genauigkeit:  $\leq 0,03$  bis  $\leq 0,06$  mm
- C-Nuten auf beiden Seiten für flexible Sensorintegration

### **Fazit**

Egal ob kompakt, langhubig oder ultraflach – unsere Greifer [DHPC](#), [DHPL](#) und [HPPF](#) liefern dir die Power, Präzision und Flexibilität, die du in der modernen Robotik brauchst. Schau dir die Modelle in Ruhe auf unseren Produktseiten an – und finde den Greifer, der perfekt zu Deiner Anwendung passt!

TEILEN UND EMPFEHLEN

**Hinterlasse einen Kommentar**

Ihr Name

E-Mail  Der Inhalt dieses Feldes wird nicht öffentlich zugänglich angezeigt.

Comment

[Hilfe zum Textformat](#)

### **Eingeschränktes HTML**

- Erlaubte HTML-Tags: `<a href hreflang>` `<em>` `<strong>` `<cite>`  
`<blockquote cite>` `<code>` `<ul type>` `<ol start type>` `<li>` `<dl>` `<dt>`  
`<dd>` `<h2 id>` `<h3 id>` `<h4 id>` `<h5 id>` `<h6 id>`
- Zeilenumbrüche und Absätze werden automatisch erzeugt.
- Website- und E-Mail-Adressen werden automatisch in Links umgewandelt.

**KOMMENTAR ABSENDEN**