

**Adapterbausatz  
DHAA-G-Q5-...-B8-...**

**Info**

Der Bausatz enthält alle maximal erforderlichen Befestigungselemente.

- Beachten Sie, dass bei einigen Kombinationen Befestigungselemente übrig bleiben.

Um die Greifrichtung der Greifer zu ändern:

Zu Bild 1, 2 und 3:

- Montieren Sie die Adapterplatte **2** um 90° versetzt auf den Antrieb **1**.

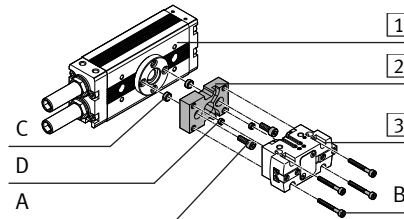
Zu Bild 4:

- Beachten Sie, dass eine Änderung der Greifrichtung nicht möglich ist.

**Zur Montage**

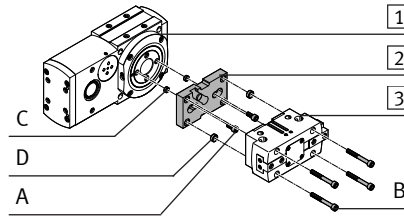
- Wählen Sie die Befestigungselemente (Schrauben, usw.) für Ihre Kombination (➔ Tabelle).
- Beachten Sie die Bildzuordnung für Ihre Kombination (➔ Tabelle).

**Bild 1**



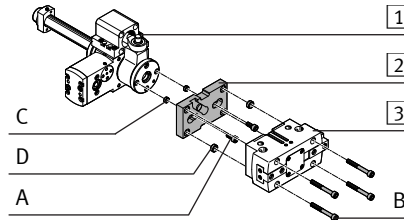
- 1** Schwenkantrieb  
DRQD-12/-16/-16-...-E422
- 2** Adapterbausatz  
DHAA-G-Q5
- 3** Parallelgreifer  
HGPT-16/-20-...-B,  
HGPD-16/-20

**Bild 2**



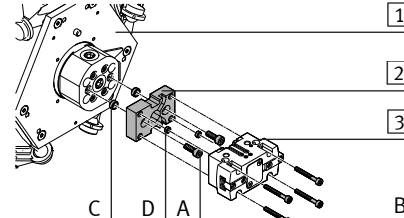
- 1** Drehmodul  
DRQD-32/-40, ERMB-32
- 2** Adapterbausatz  
DHAA-G-Q5
- 3** Parallelgreifer  
HGPT-50-...-B,  
HGPD-50

**Bild 3**



- 1** Dreh-Hub-Modul  
EHMB-20/-25/-32
- 2** Adapterbausatz  
DHAA-G-Q5
- 3** Parallelgreifer  
HGPT-50-...-B,  
HGPD-50

**Bild 4**



- 1** Stabkinematik  
EXPT
- 2** Adapterbausatz  
DHAA-G-Q5
- 3** Parallelgreifer  
HGPT-16/-20-...-B,  
HGPD-16/-20

Bild	1	2		3		4				
<b>1</b> Antrieb	<b>DRQD-</b>	<b>DRQD-/</b>	<b>DRQD-</b>	<b>EHMB-</b>	<b>EXPT-</b>					
	12	16	16-...-E422	32	40	20	25/32	45/70/95/120 <sup>4)</sup>		
<b>2</b> Bausatz	<b>DHAA-G-Q5-</b>		<b>DHAA-G-Q5-</b>		<b>DHAA-G-Q5-</b>		<b>DHAA-G-Q5-</b>			
	12-B8-16	16-B8-20	12-B8-16	16-B8-20	16-B8-16	32-B8-50	32-B8-50	12-B8-16	16-B8-20	
<b>3</b> Greifer	<b>HGPD/HGPT-...-B</b>		<b>HGPD/HGPT-...-B</b>		<b>HGPD/HGPT-...-B</b>		<b>HGPD/HGPT-...-B</b>			
	16	20	16	20	16	20	50	50	16	20
	$M_A^{1)}$ [Nm]									

A Zylinderschraube nach DIN 912									
M3x10	1,2	2x							
M4x12	3		2x						2x
M4x30				2x					
M6x14	10					2x		2x	
M8x18	25						2x		2x

B Zylinderschraube nach DIN 912									
M2,5x20	1	4x		4x		4x			4x
M3x25	1,2		4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>
M3x30						4x <sup>2)</sup>			
M3x35			4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>				4x <sup>2)</sup>
M6x50	10					4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>	
M6x80						4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>	

C Zentrierhülse									
ZBH-7		3)		2x		2x			2x
ZBH-9						2x		2x	
ZBH-12							2x		2x

D Zentrierhülse									
ZHB-5		2x		2x		2x			2x
ZBH-12							2x		2x

<sup>1)</sup> Toleranzen für nicht tolerierte Anziehdrehmomente  
 $M_A > 1 \text{ Nm}$ :  $\pm 20 \%$

<sup>2)</sup> HGPD/HGPT-...-B-G1/G2: lange Schrauben  
HGPD/HGPT-...-B: kurze Schrauben

<sup>3)</sup> Die Zentrierung erfolgt hier direkt am Antrieb.  
Es sind keine Zentrierhülsen notwendig.

<sup>4)</sup> -nicht bei EXPT-...-T0  
-pneumatische Greifer nur bei EXPT-...-T2 und EXPT-...-T4

**Adapter kit  
DHAA-G-Q5-...-B8-...**

**Information**

The kit contains all the mounting attachments that may be required.

- Observe that, for some combinations, mounting attachments may be left over.

To change the gripping direction of the gripper:

On Fig. 1, 2 and 3:

- Mount the adapter plate 2 off-set 90° onto the drive 1.

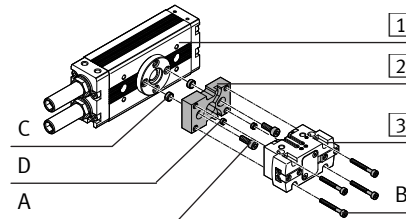
On Fig. 4:

- Observe that a change in the gripping direction is not possible.

**On mounting**

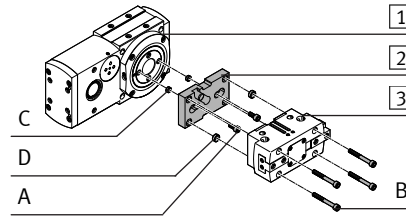
- Select the mounting components (screws, etc.) for your combination (→ Table).
- Observe the illustration assignment for your combination (→ Table).

**Fig. 1**



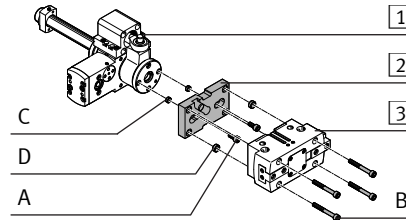
- 1 Semi-rotary drive  
DRQD-12/-16/-16-...-E422
- 2 Adapter kit  
DHAA-G-Q5
- 3 Parallel gripper  
HGPT-16/-20-...-B,  
HGPD-16/-20

**Fig. 2**



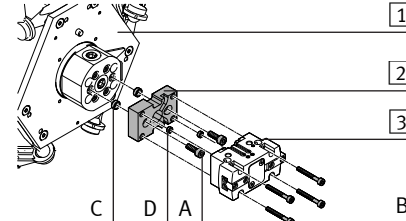
- 1 Rotary module  
DRQD-32/-40, ERMB-32
- 2 Adapter kit  
DHAA-G-Q5
- 3 Parallel gripper  
HGPT-50-...-B,  
HGPD-50

**Fig. 3**



- 1 Rotary/lifting module  
EHMB-20/-25/-32
- 2 Adapter kit  
DHAA-G-Q5
- 3 Parallel gripper  
HGPT-50-...-B,  
HGPD-50

**Fig. 4**



- 1 Parallel kinematic system  
EXPT
- 2 Adapter kit  
DHAA-G-Q5
- 3 Parallel gripper  
HGPT-16/-20-...-B,  
HGPD-16/-20

Fig.	1					2		3		4			
1 Drive	DRQD-					DRQD-/ ERMB-		DRQD-		EHMB-		EXPT-	
	12	16	16-...-E422			32	40	20	25/32	45/70/95/120 <sup>4)</sup>			
2 Kit	DHAA-G-Q5-					DHAA-G-Q5-		DHAA-G-Q5-		DHAA-G-Q5-			
	12-B8-16	16-B8-20	12-B8-16	16-B8-20	16-B8-16	32-B8-50		32-B8-50		12-B8-16	16-B8-20		
3 Gripper	HGPD/HGPT-...-B					HGPD/HGPT-...-B		HGPD/HGPT-...-B		HGPD/HGPT-...-B			
	16	20	16	20	16	20	50		50		16	20	
	$M_A^{1)}$ [Nm]												

A Socket head screw in accordance with DIN 912												
M3x10	1,2	2x										
M4x12	3		2x									2x
M4x30				2x								
M6x14	10					2x		2x				
M8x18	25						2x			2x		

B Socket head screw in accordance with DIN 912												
M2.5x20	1	4x		4x		4x						4x
M3x25	1,2		4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>					4x <sup>2)</sup>
M3x30							4x <sup>2)</sup>					
M3x35			4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>							4x <sup>2)</sup>
M6x50	10						4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>			
M6x80							4x <sup>2)</sup>		4x <sup>2)</sup>			

C Centring sleeve												
ZBH-7		3)		2x		2x						2x
ZBH-9							2x		2x			
ZBH-12								2x			2x	

D Centring sleeve												
ZHB-5		2x		2x		2x						2x
ZBH-12							2x		2x			

<sup>1)</sup> Tolerances for non-toleranced tightening torques  
 $M_A > 1 \text{ Nm}$ :  $\pm 20 \%$

<sup>2)</sup> HGPD/HGPT-...-B-G1/G2: long screws  
HGPD/HGPT-...-B: short screws

<sup>3)</sup> Centring takes place here directly at the drive.  
No centring sleeves are necessary.

<sup>4)</sup> -Not for EXPT-...-T0  
- Pneumatic gripper only with EXPT-...-T2 and EXPT-...-T4