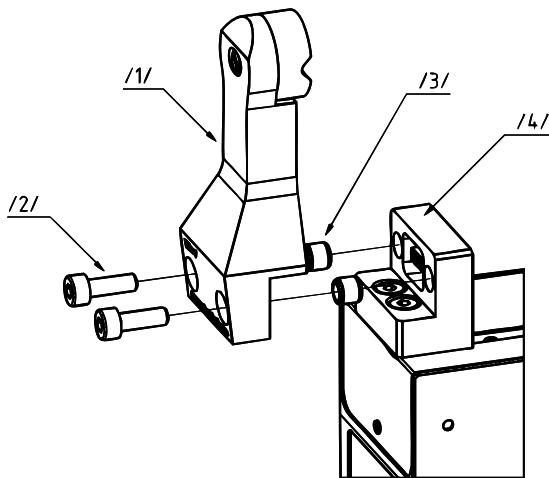




11/2025 · © Weiss Robotics GmbH & Co. KG, All Rights Reserved.

Nummer	Bezeichnung	Typ
/1/	Finger	WSG-F / WSG-FMF
/2/	Schraube	DIN 912 M4x12
/3/	Zentrierhülse	ZH-6.0-5.35
/4/	Grundbacke des Greifers	-

Lieferumfang:

- Universalfinger WSG-F bzw. Kraftmessfinger WSG-FMF (wie bestellt)
- Montagematerial (2x DIN 912 M4x12, 2x ZH-6.0-5.35)
- Montageanleitung