

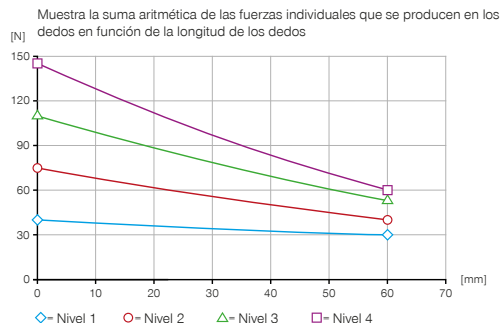
PINZAS PARALELAS

TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2006

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Gráfico de fuerzas



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y pares estáticos que pueden influir adicionalmente en la fuerza de agarre.



Mr [Nm]	2.5
Mx [Nm]	2.5
My [Nm]	2
Fa [N]	140

► DATOS TÉCNICOS

Referencia	Datos técnicos
Apropiado para tipo robot	Universal Robots e-Series
Accionamiento	I/O
Detección de la posición integrada	analógico 0 ... 10 V
Carrera por mordaza [mm]	6
Autorretención	mecánica
Sincronización [s]	0.03
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.05
Longitud de los dedos máx. [mm]	60
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	1
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.19

► DATOS TÉCNICOS DE LOS NIVELES DE FUERZA

Referencia	Nivel 1
Fuerza de agarre [N]	40
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.21 / 0.21

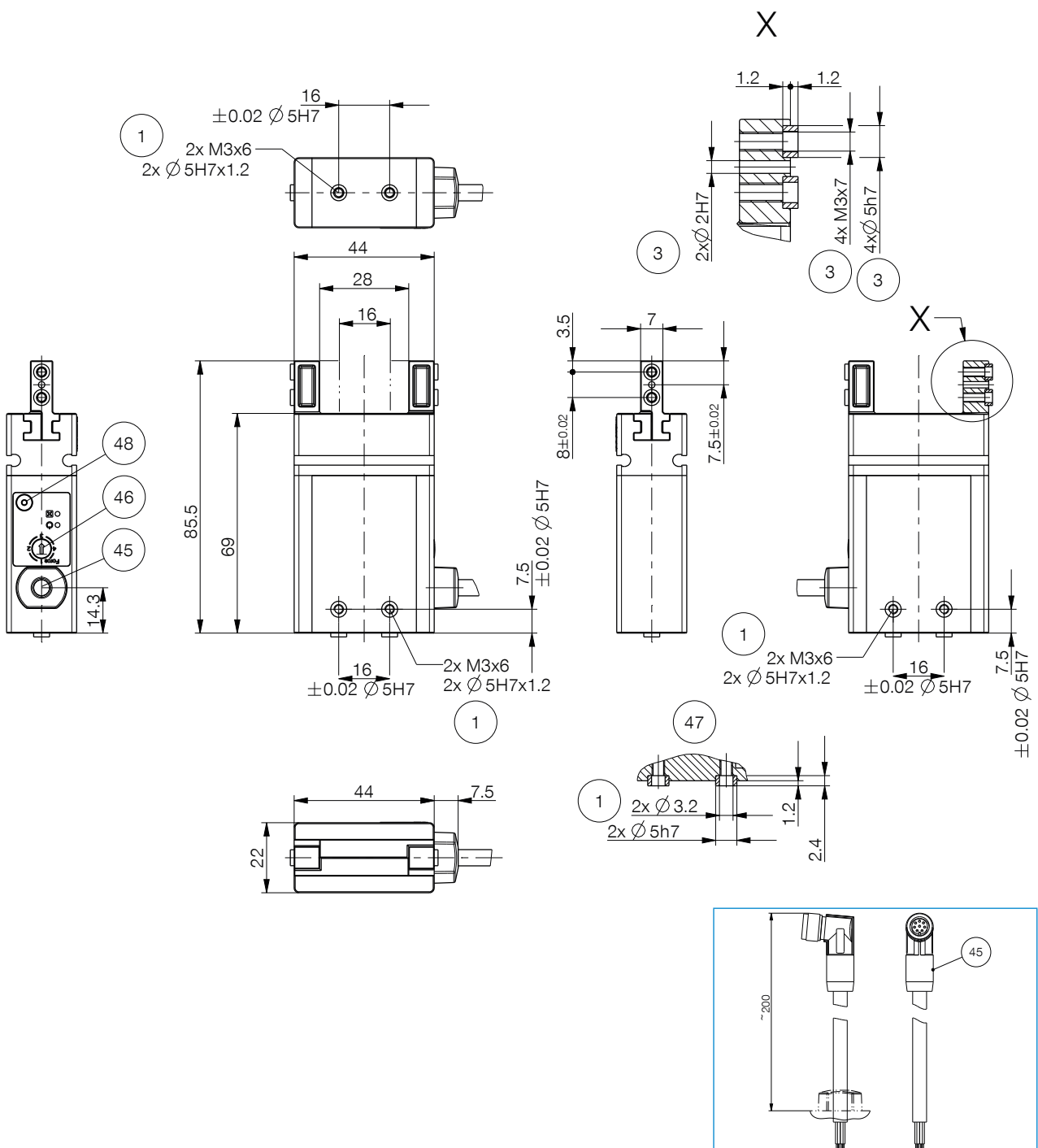
Referencia	Nivel 2
Fuerza de agarre [N]	75
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.15 / 0.15

Referencia	Nivel 3
Fuerza de agarre [N]	110
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.12 / 0.12

Referencia	Nivel 4
Fuerza de agarre [N]	145
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.1 / 0.1

DIBUJOS TÉCNICOS

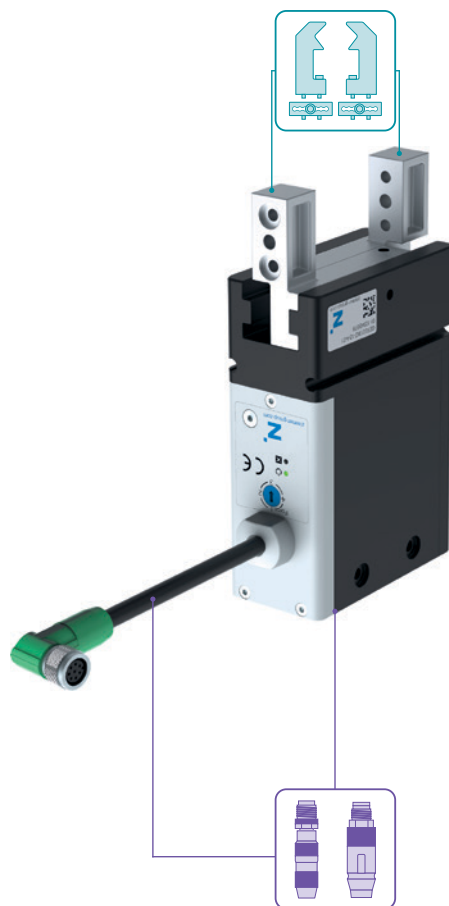
- ① Fijación pinza
- ③ Sujeción dedo
- ④5 Abastecimiento de energía (M8, 8 polos)
- ④6 Ajuste del nivel de fuerza
- ④7 Interfaz de fijación de la pinza
- ④8 desbloqueo de emergencia



PINZAS PARALELAS

TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2006

▶ ACCESORIOS



▶ INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]
Anillo de centrado

354237

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2006IO-12-B-01



CONEXIONES/OTROS



APR000017
Placa adaptadora