

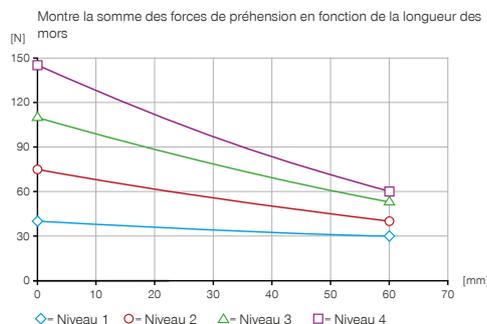
PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

TAILLE DE FABRICATION GEP2006

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



► Diagramme des forces



► Forces et couples

Montre les couples et les forces qui peuvent agir en plus de la force de préhension.



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

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	GEP2006IO-12-B-01
Pour type de robot	Universal Robots e-Series
Commande	I/O
Détection de la position intégrée	analogique de 0 à 10 V
Course par mors [mm]	6
Protection de la force de préhension	mécanique
Temps de commande [s]	0.03
Poids propre du mors de préhension monté max. [kg]	0.05
Longueur mors de préhension max. [mm]	60
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Température de service [°C]	5 ... +60
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	1
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.19

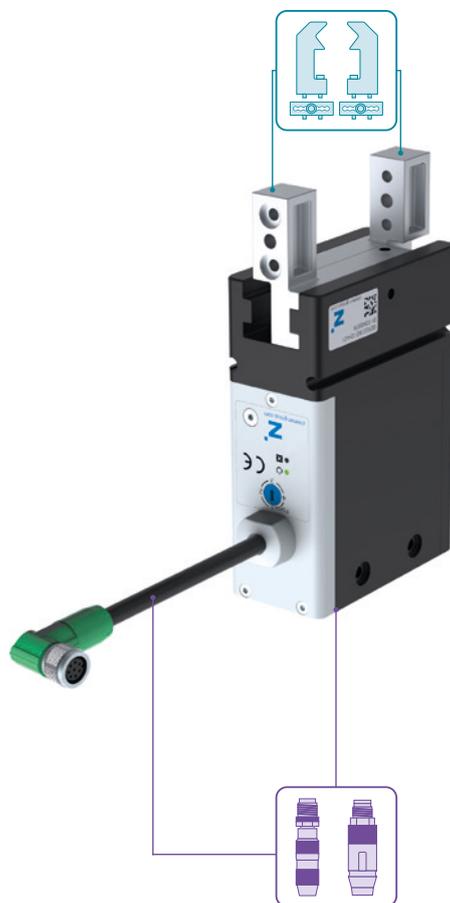
► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DES NIVEAUX DE PUISSANCE

► Niveau 1	
N° de commande	GEP2006IO-12-B-01
Force de préhension [N]	40
Temps de fermeture/ouverture [s]	0.21 / 0.21
► Niveau 2	
N° de commande	GEP2006IO-12-B-01
Force de préhension [N]	75
Temps de fermeture/ouverture [s]	0.15 / 0.15
► Niveau 3	
N° de commande	GEP2006IO-12-B-01
Force de préhension [N]	110
Temps de fermeture/ouverture [s]	0.12 / 0.12
► Niveau 4	
N° de commande	GEP2006IO-12-B-01
Force de préhension [N]	145
Temps de fermeture/ouverture [s]	0.1 / 0.1

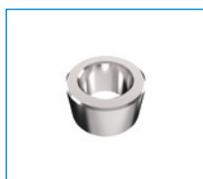
PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

TAILLE DE FABRICATION GEP2006

▶ ACCESSOIRES



▶ FOURNI



6 [pièce]
Anneau de centrage

354237

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS GEP2006IO-12-B-01



RACCORDS / AUTRES



APR000017

Adaptateur plaqué