

# PINZAS PARALELAS

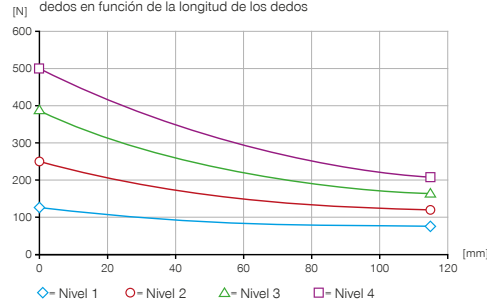
## TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2016

### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



#### ► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



#### ► Fuerzas y momentos

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



Mr [Nm]	28
Mx [Nm]	28
My [Nm]	20
Fa [N]	450

### ► 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]	16
Autorretención	mecánica
Sincronización [s]	0.055
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.21
Longitud de los dedos máx. [mm]	120
Precisión de repetición +/- [mm]	0.02
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +60
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	2
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	0.5
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.94

### ► DATOS TÉCNICOS DE LOS NIVELES DE FUERZA

Referencia	Nivel 1
Fuerza de agarre [N]	125
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.44 / 0.44

Referencia	Nivel 2
Fuerza de agarre [N]	250
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.39 / 0.39

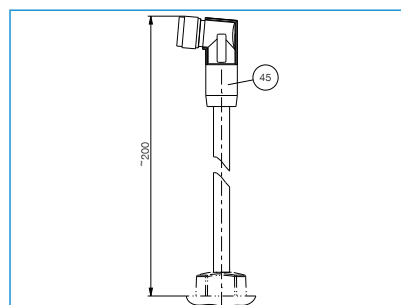
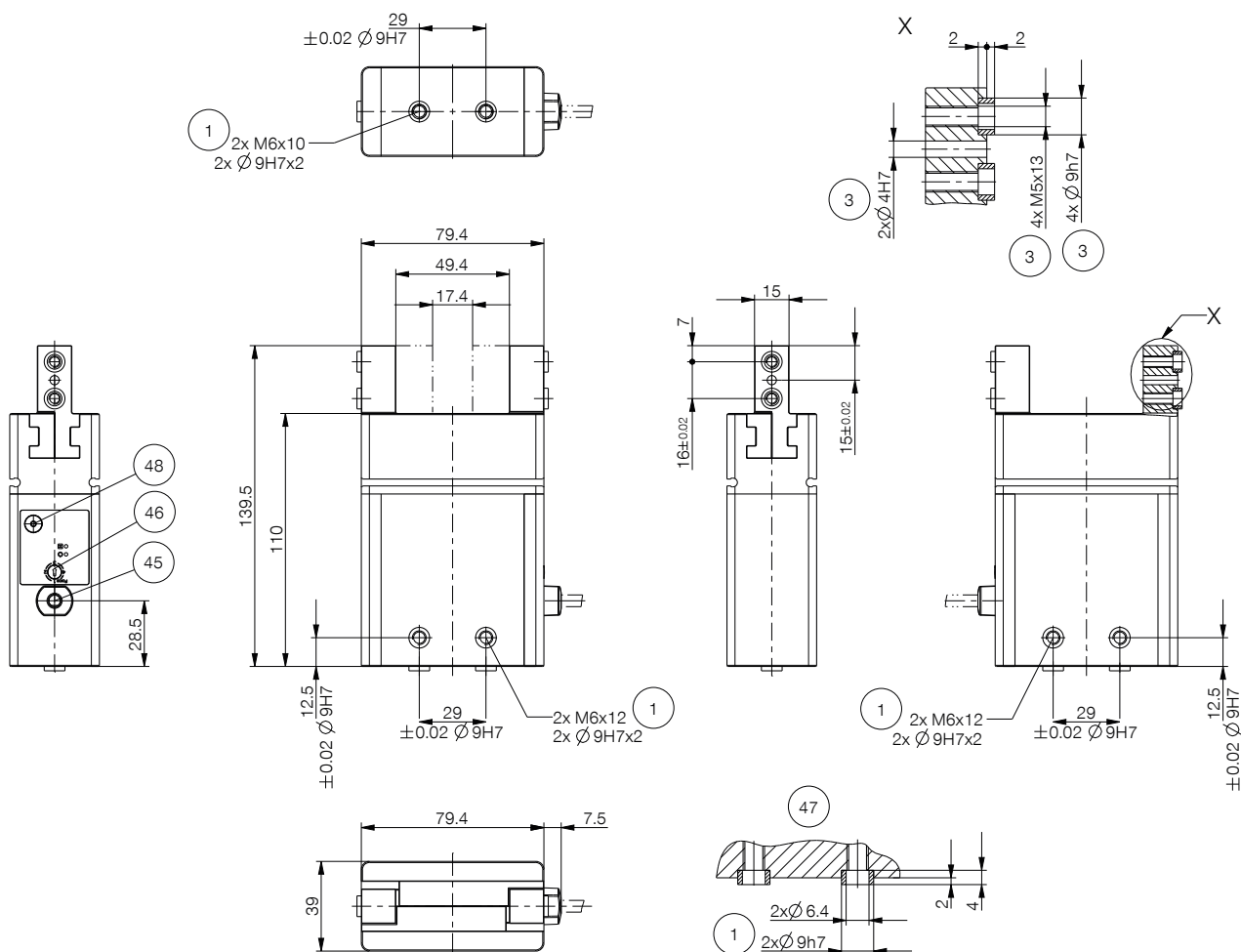
Referencia	Nivel 3
Fuerza de agarre [N]	375
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.35 / 0.35

Referencia	Nivel 4
Fuerza de agarre [N]	500
Tiempo de cierre/apertura [s]	0.3 / 0.3

## DIBUJOS TÉCNICOS

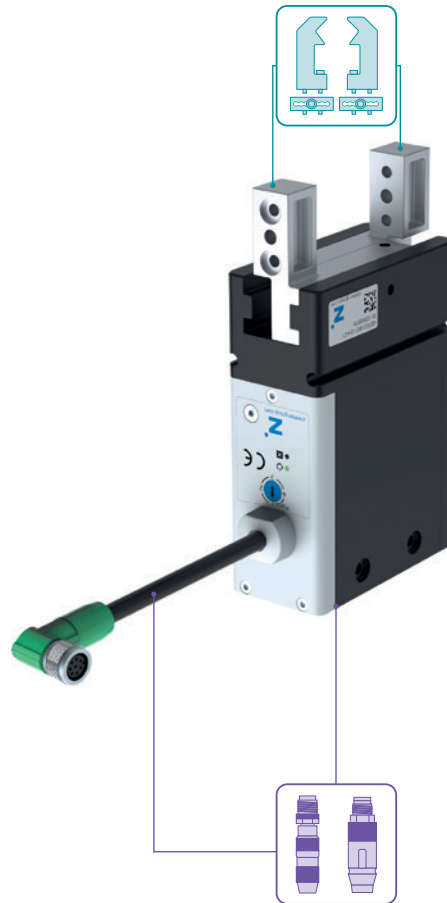
- ① Fijación pinza
- ③ Sujeción dedo
- ⑥ Ranura para detectores magnéticos
- ④5 Abastecimiento de energía (M8, 8 polos)
- ④6 Ajuste del nivel de fuerza
- ④7 Interfaz de fijación de la pinza
- ④8 desbloqueo de emergencia



# PINZAS PARALELAS

## TAMAÑO CONSTRUCTIVO GEP2016

### ▶ ACCESORIOS



### ▶ INCLUIDO EN EL SUMINISTRO



6 [pieza]  
Anillo de centrado

343453

▶ ACCESORIOS RECOMENDADOS GEP2016IO-12-B-01



CONEXIONES/OTROS



**APR000018**  
Placa adaptadora