

PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

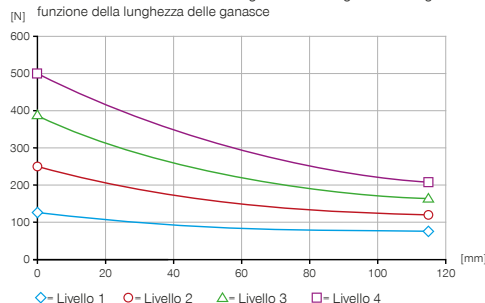
DIMENSIONI COSTRUTTIVE GEP2016

► SPECIFICHE PRODOTTO



► Diagramma forza di presa

Indica la somma aritmetica delle singole forze che agiscono sulle ganasce in funzione della lunghezza delle ganasce



► Forze e momenti

Indica forze statiche e coppie che possono agire in aggiunta alla forza di presa.



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

► DATI TECNICI

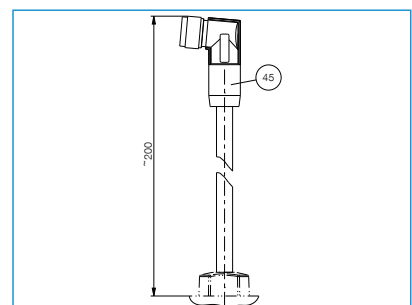
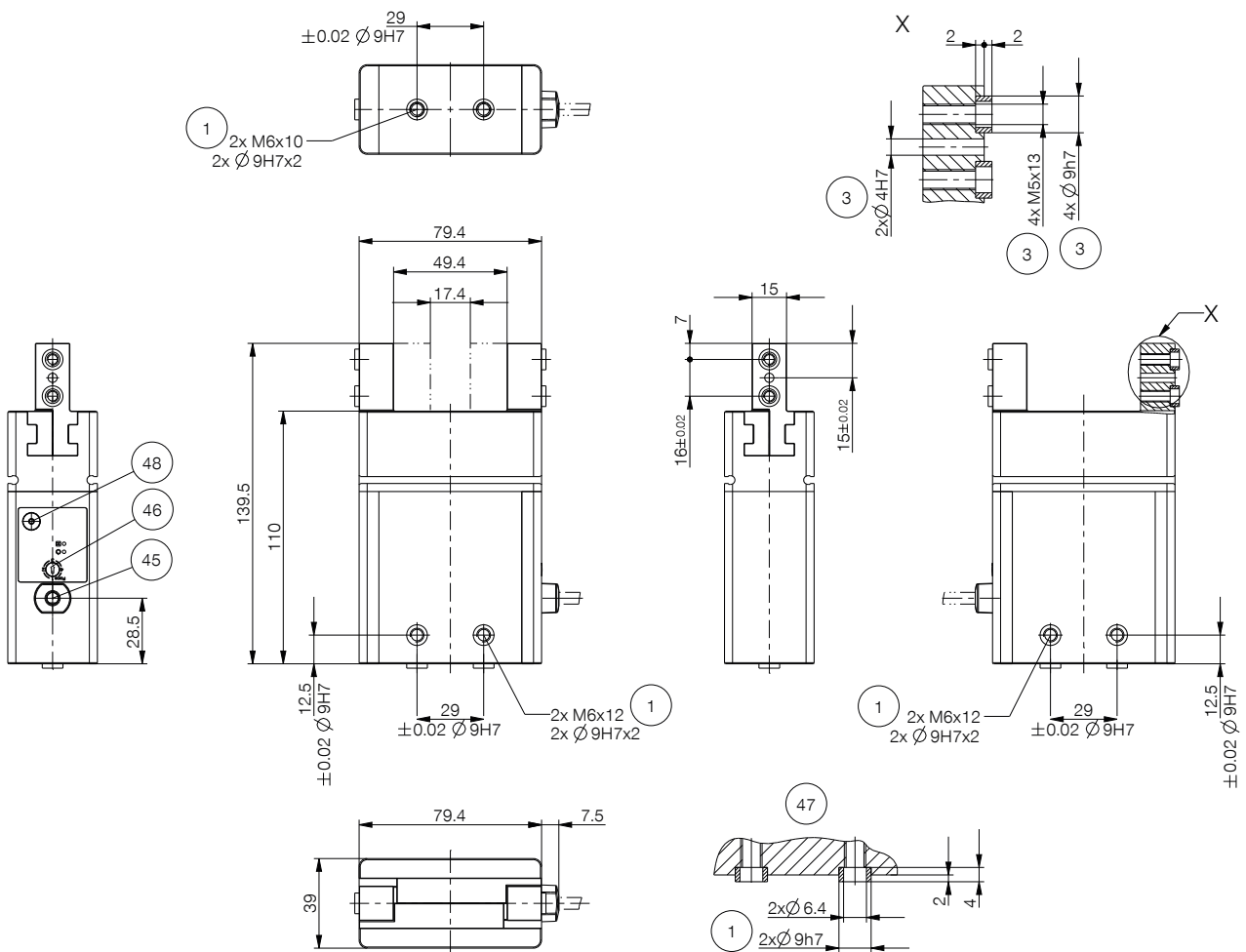
► Dati tecnici	
Numero d'ordine	GEP2016IO-12-B-01
Adatto per tipo di robot	Universal Robots e-Series
Comando	I/O
Rilevamento della posizione integrato	analogico 0 ... 10 V
Corsa per ganascia [mm]	16
Autorallentamento	meccanico
Tempo di azionamento [s]	0.055
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.21
Lunghezza ganascia mass. [mm]	120
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	2
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.94

► DATI TECNICI DEI LIVELLI DI FORZA

► Livello 1	
Numero d'ordine	GEP2016IO-12-B-01
Forza di presa [N]	125
Tempo di chiusura/apertura [s]	0.44 / 0.44
► Livello 2	
Numero d'ordine	GEP2016IO-12-B-01
Forza di presa [N]	250
Tempo di chiusura/apertura [s]	0.39 / 0.39
► Livello 3	
Numero d'ordine	GEP2016IO-12-B-01
Forza di presa [N]	375
Tempo di chiusura/apertura [s]	0.35 / 0.35
► Livello 4	
Numero d'ordine	GEP2016IO-12-B-01
Forza di presa [N]	500
Tempo di chiusura/apertura [s]	0.3 / 0.3

► DISEGNI TECNICI

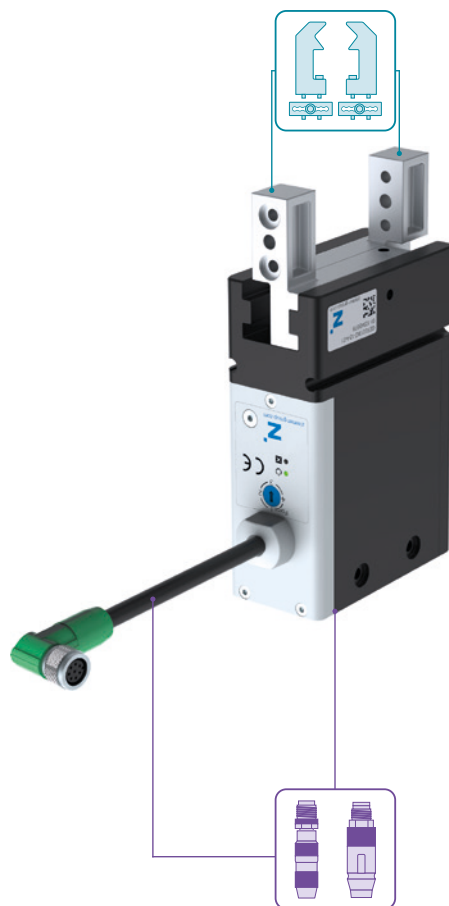
- ① Fissaggio pinza
- ③ Fissaggio ganascia
- ⑥ Scanalatura per rilevamento con sensore magnetico
- ④5 Alimentazione di energia (M8, a 8 poli)
- ④6 Regolazione dei livelli di forza
- ④7 Interfaccia di montaggio delle pinze
- ④8 sbloccaggio d'emergenza



PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

DIMENSIONI COSTRUTTIVE GEP2016

▶ ACCESSORI



▶ IN DOTAZIONE



6 [pezzi]
Boccole di centraggio

343453

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI GEP2016IO-12-B-01



COLLEGAMENTI/ALTRO



AP000018

Piastra di adattamento