

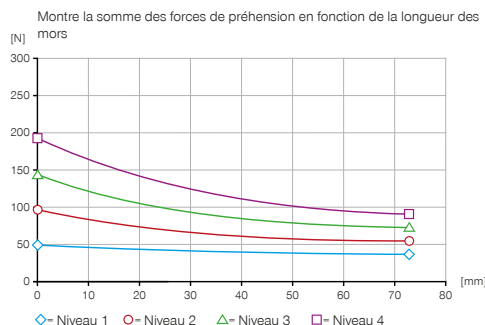
PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

HRC-03-126902

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]	7
Mx [Nm]	7
My [Nm]	5.5
Fa [N]	200

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

N° de commande	HRC-03-126902
Pour type de robot	ISO TK 50 **
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Sous forme HRC	collaborative
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Commande	IO-Link
Détection de la position intégrée	Via données de processus
Course par mors [mm]	10
Auto maintien	mécanique
Force de préhension à la fermeture (réglable) max. [N]	190
Force de préhension à l'ouverture (réglable) max. [N]	190
Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]*	<140
Temps de fermeture [s]	0.19
Temps d'ouverture [s]	0.19
Temps de commande [s]	0.03
Poids propre du mors de préhension monté max. [kg]	0.1
Longueur mors de préhension max. [mm]	80
Précision de répétition +/- [mm]	0.05
Température de service [°C]	5 ... +50
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	1
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.73

* Valeur déterminée conformément aux paramètres décrits dans la norme ISO/TS 15066 avec dynamomètre certifié par la DGUV (caisse allemande d'assurance des accidents du travail et des maladies professionnelles)

** Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via une prise standard IO-Link M12-5.

► DESSINS TECHNIQUES

- ① Fixation pince
- ② Alimentation en énergie
- ③ Fixation mors de préhension
- ④⑧ Déverrouillage d'urgence
- ⑥① Affichage d'état

