

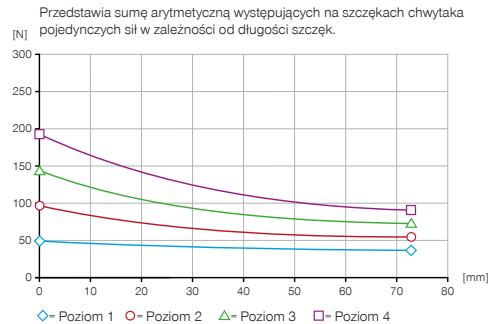
# CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

## HRC-03-126902

### ► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



#### ► Wykres sił chwytania



#### ► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać poza siłą chwytania.



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

### ► DANE TECHNICZNE

Nr katalogowy	HRC-03-126902
Pasuje do typ robota	ISO TK 50**
Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066	Tak
Formularz HRC	współpracować
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Rodzaj napędu	elektryczne
Sterowanie	IO-Link
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	za pomocą danych procesowych
Skok na szczękę [mm]	10
Hamowanie samoistne	Mechanicznie
Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]	190
Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N]	190
Siła chwytania zgodnie z normą ISO/TS 15066 [N]*	<140
Czas zamykania [s]	0.19
Czas otwierania [s]	0.19
Czas sterowania [s]	0.03
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.1
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	80
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.05
Temperatura robocza [°C]	5 ... +50
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	1
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	0.5
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	0.73

\*Wartość obliczona zgodnie z parametrami opisanymi w normie ISO/TS 15066 przy użyciu siłomierza certyfikowanego przez DGUV.

\*\* Połączenie mechaniczne kompatybilne z wszystkimi robotami z kołnierzem ISO PCD 50 mm. Podłączenie elektryczne poprzez standardowe gniazdo IO-Link M12-5.

► RYSUNKI TECHNICZNE

- ① Mocowanie chwytaka
- ② Zasilanie w energię
- ③ Mocowanie szczęki chwytającej
- 48 Odryglowanie awaryjne
- 61 Wskaźnik stanu

