

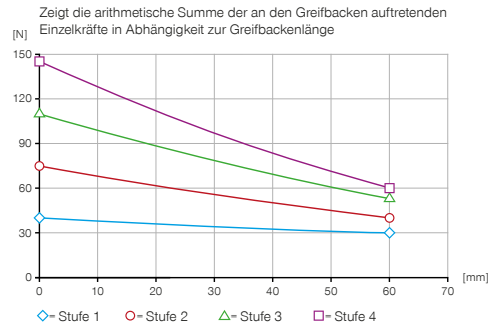
2-BACKEN-PARALLELGREIFER

BAUGRÖSSE GEP2006

► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



► Greifkraftdiagramm



► Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die zusätzlich zur Greifkraft wirken können.



Mr [Nm]	2,5
Mx [Nm]	2,5
My [Nm]	2
Fa [N]	140

► TECHNISCHE DATEN

► Technische Daten

Bestell-Nr.	GEP2006IO-12-B-01
Passend für Robotertyp	Universal Robots e-Series
Ansteuerung	I/O
Integrierte Positionsabfrage	analog 0 ... 10 V
Hub pro Backe [mm]	6
Greifkraftsicherung	mechanisch
Steuerzeit [s]	0,03
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,05
Länge Greifbacken max. [mm]	60
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,02
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +60
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	1
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,19

► TECHNISCHE DATEN DER KRAFTSTUFEN

► Stufe 1

Bestell-Nr.	GEP2006IO-12-B-01
Greifkraft [N]	40
Schließzeit / Öffnungszeit [s]	0,21 / 0,21

► Stufe 2

Bestell-Nr.	GEP2006IO-12-B-01
Greifkraft [N]	75
Schließzeit / Öffnungszeit [s]	0,15 / 0,15

► Stufe 3

Bestell-Nr.	GEP2006IO-12-B-01
Greifkraft [N]	110
Schließzeit / Öffnungszeit [s]	0,12 / 0,12

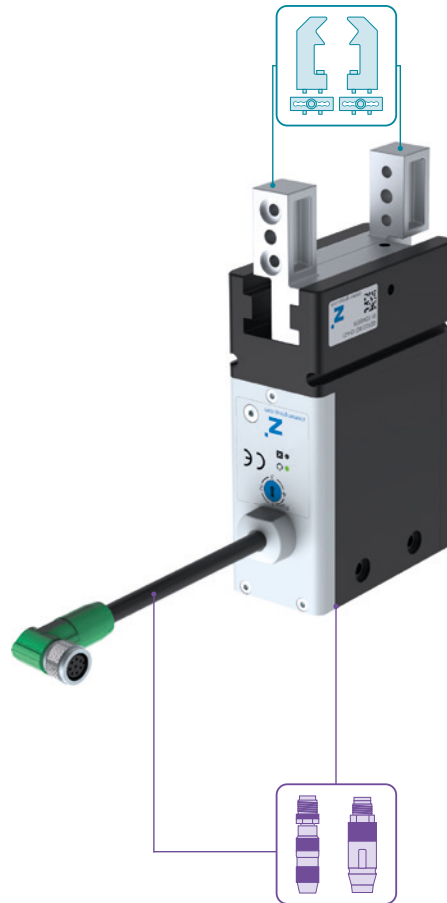
► Stufe 4

Bestell-Nr.	GEP2006IO-12-B-01
Greifkraft [N]	145
Schließzeit / Öffnungszeit [s]	0,1 / 0,1

2-BACKEN-PARALLELGREIFER

BAUGRÖSSE GEP2006

► ZUBEHÖR



► IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN



6 [Stück]
Zentrierhülse

195478

▶ ZUBEHÖREMPFEHLUNG GEP2006IO-12-B-01



ANSCHLÜSSE / SONSTIGES



APR000017
Adapterplatte