

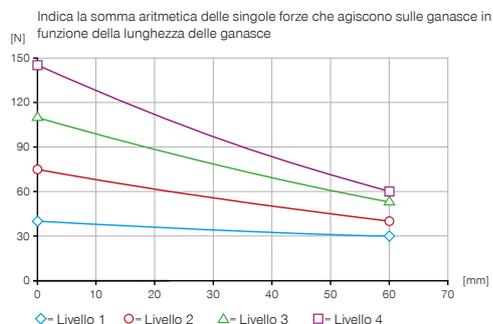
# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE GEP2006

### ► SPECIFICHE PRODOTTO



#### ► Diagramma forza di presa



#### ► Forze e momenti

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



Mr [Nm]	2.5
Mx [Nm]	2.5
My [Nm]	2
Fa [N]	140

### ► DATI TECNICI

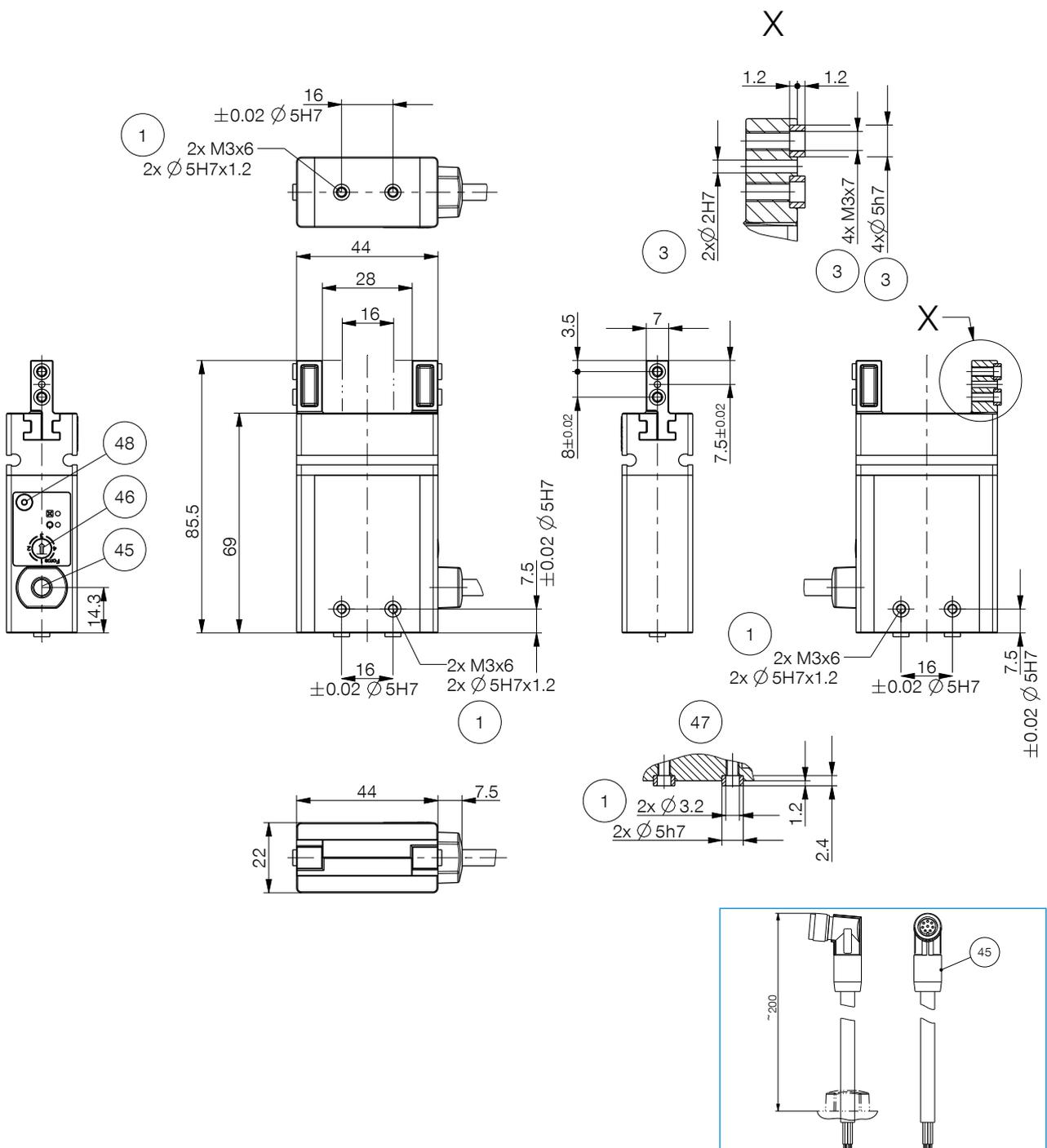
► Dati tecnici	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>GEP2006IO-12-B-01</b>
Adatto per tipo di robot	Universal Robots e-Series
Comando	I/O
Rilevamento della posizione integrato	analogoico 0 ... 10 V
Corsa per ganascia [mm]	6
Mantenimento della forza di presa	meccanico
Tempo di azionamento [s]	0.03
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.05
Lunghezza ganascia mass. [mm]	60
Ripetibilità +/- [mm]	0.02
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +60
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	1
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.19

### ► DATI TECNICI DEI LIVELLI DI FORZA

► Livello 1	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>GEP2006IO-12-B-01</b>
Forza di presa [N]	40
Tempo di chiusura/apertura [s]	0.21 / 0.21
► Livello 2	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>GEP2006IO-12-B-01</b>
Forza di presa [N]	75
Tempo di chiusura/apertura [s]	0.15 / 0.15
► Livello 3	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>GEP2006IO-12-B-01</b>
Forza di presa [N]	110
Tempo di chiusura/apertura [s]	0.12 / 0.12
► Livello 4	
<b>Numero d'ordine</b>	<b>GEP2006IO-12-B-01</b>
Forza di presa [N]	145
Tempo di chiusura/apertura [s]	0.1 / 0.1

► DISEGNI TECNICI

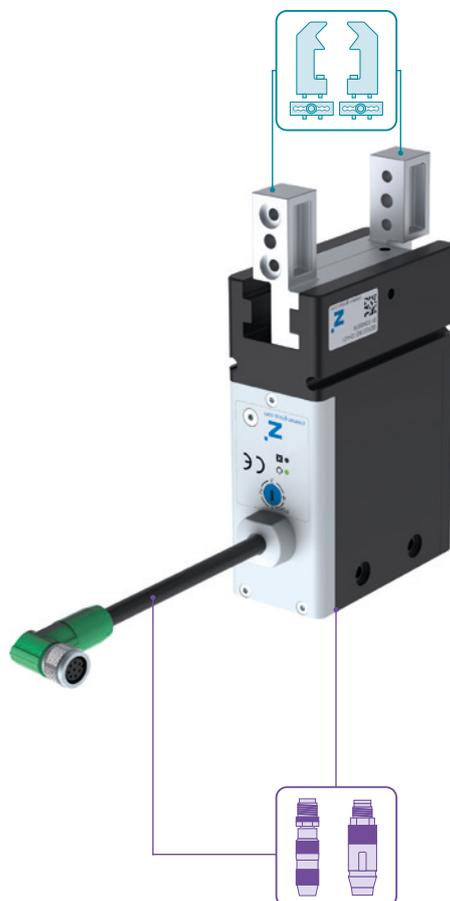
- ① Fissaggio pinza
- ③ Fissaggio ganascia
- ④5 Alimentazione di energia (M8, a 8 poli)
- ④6 Regolazione dei livelli di forza
- ④7 Interfaccia di montaggio delle pinze
- ④8 sbloccaggio d'emergenza



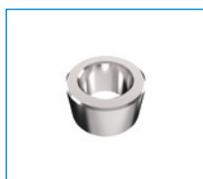
# PINZE PARALLELE A DUE GANASCE

## DIMENSIONI COSTRUTTIVE GEP2006

### ▶ ACCESSORI



### ▶ IN DOTAZIONE



6 [pezzo]  
Boccole di centraggio

354237

▶ ACCESSORI CONSIGLIATI GEP2006IO-12-B-01



COLLEGAMENTI/ALTRO



**AP000017**

Piastra di adattamento