

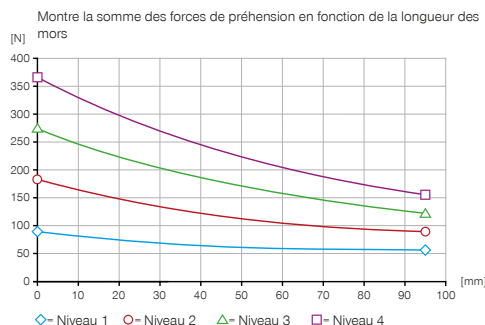
PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

TAILLE DE FABRICATION GEP2013

► 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]	13
Mx [Nm]	13
My [Nm]	10
Fa [N]	325

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

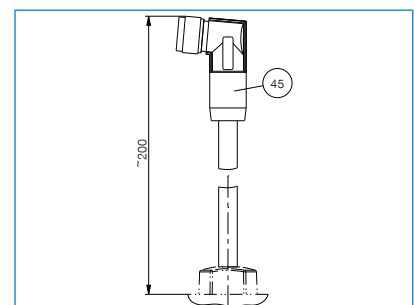
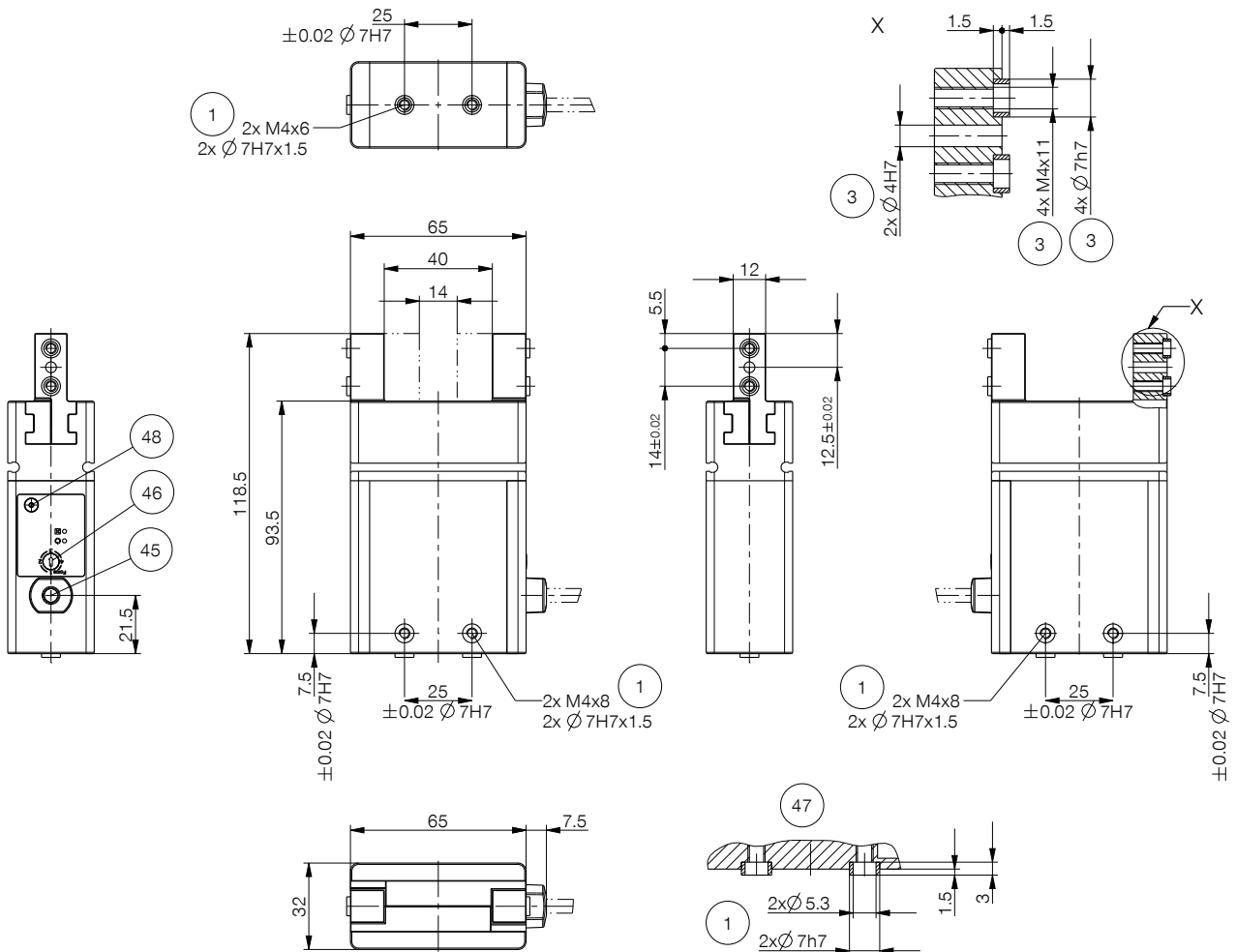
► Caractéristiques techniques	
N° de commande	GEP2013IO-12-B-01
Pour type de robot	Universal Robots e-Series
Commande	I/O
Détection de la position intégrée	analogique de 0 à 10 V
Course par mors [mm]	13
Auto maintien	mécanique
Temps de commande [s]	0.055
Poids propre du mors de préhension monté max. [kg]	0.15
Longueur mors de préhension max. [mm]	100
Précision de répétition +/- [mm]	0.02
Température de service [°C]	5 ... +60
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	2
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.55

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES DES NIVEAUX DE PUISSANCE

► Niveau 1	
N° de commande	GEP2013IO-12-B-01
Force de préhension [N]	90
Temps de fermeture/ouverture [s]	0.42 / 0.42
► Niveau 2	
N° de commande	GEP2013IO-12-B-01
Force de préhension [N]	180
Temps de fermeture/ouverture [s]	0.32 / 0.32
► Niveau 3	
N° de commande	GEP2013IO-12-B-01
Force de préhension [N]	270
Temps de fermeture/ouverture [s]	0.26 / 0.26
► Niveau 4	
N° de commande	GEP2013IO-12-B-01
Force de préhension [N]	360
Temps de fermeture/ouverture [s]	0.23 / 0.23

► DESSINS TECHNIQUES

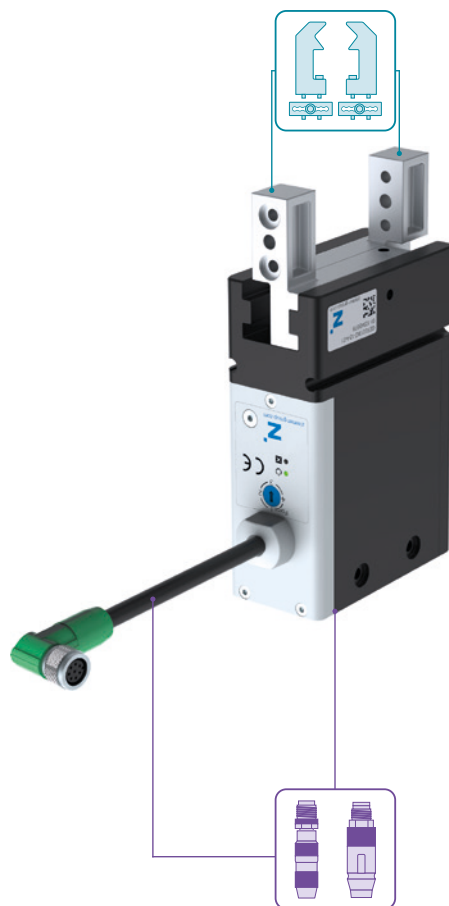
- ① Fixation pince
- ③ Fixation mors de préhension
- ⑥ Rainure de détection capteur magnétique
- ④5 Alimentation en énergie (M8, 8 pôles)
- ④6 Réglage du niveau de puissance
- ④7 Interface de fixation de la pince
- ④8 Déverrouillage d'urgence



PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

TAILLE DE FABRICATION GEP2013

▶ ACCESSOIRES



▶ FOURNI



6 [pièce]
Anneau de centrage

390677

▶ ACCESSOIRES RECOMMANDÉS GEP2013IO-12-B-01



RACCORDS / AUTRES



APR000018

Adaptateur plaqué