

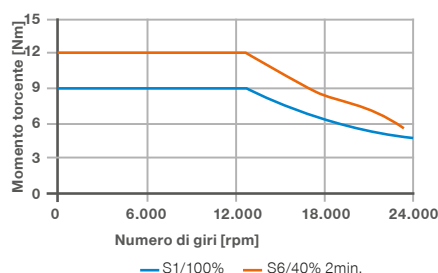
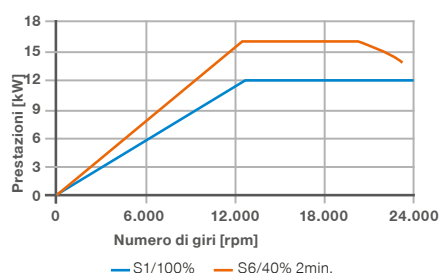
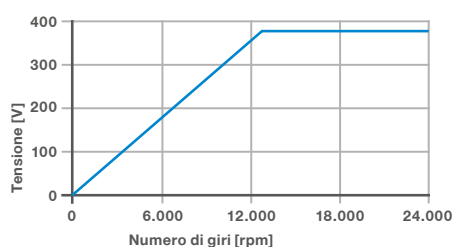
MANDRINO MOTORIZZATO

HF125-002-014

► VANTAGGI DEL PRODOTTO



- **Potenza nominale S1: 12 kW**
- **Coppia nominale S1: 9 Nm**
- **Numero di giri mass.: 24.000 1/min**
- Raffreddamento a liquido
- Cambio automatico degli utensili
- Encoder (con sicurezza integrata)
- passaggio integrato per i cavi multimediali
- Interfaccia di sostituzione dei robot
- IO-Link ready



► DATI TECNICI

Numero d'ordine	HF125-002-014		
Raffreddamento del motore	Liquido	Cambio di utensili	automatici
Tecnologia motore	asincrona	Unità di sblocco	pneumatici
Numero poli	4	Lubrificazione dei cuscinetti	Grasso
Tensione nominale [V]	380	Protezione dello stoccaggio	Labirinto con pressurizzazione
Potenza nominale S1 [kW]	12.0	Encoder	1Vss 256
Numero di giri nominale [1/min]	12730	Segnale numero di giri	2 impulsi per giro
Potenza nominale S1 [Nm]	9.0	Capacità IO-Link	Sì
Corrente nominale S1 [A]	25.0	Implementazione dei media	Sì
Ciclo di lavoro relativo S6 [%]	40	Interfaccia del robot	WWR125
Tempo di gioco S6 [min]	2	Strumento di rilascio - pressione di esercizio [bar]	10.0 ... 12.0
Potenza nominale S6 [kW]	16.0	Raffreddamento del motore - pressione di esercizio [bar]	2.0 ... 7.0
Coppia nominale S6 [Nm]	12.1	Passaggio dei mezzi - pressione di esercizio [bar]	0.0 ... 12.0
Corrente nominale S6 [A]	32.0	Pulizia del cono - pressione di esercizio [bar]	4.0 ... 7.0
Numero di giri massimo [1/min]	24000	Aria di tenuta - pressione di esercizio [bar]	6.0 ... 7.0
Interfaccia utensile	HSK-F63	Certificazioni	CE / UKCA / LABS / REACH / RoHS
Forza di serraggio [N]	11000	Peso [kg]	19

Legenda	Collegamenti		
Sbloccaggio utensile	A	Collegamento controllabile	Hx
Pulizia cono	KR	Potenza	XD1
Aria di tenuta	SPL	Sensore di accelerazione	XG4
Alimentazione e ricircolo sistema di raffreddamento	E, F		

► DISEGNI TECNICI

