

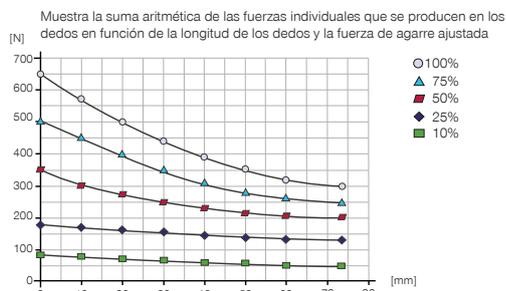
PINZAS PARALELAS DE GRAN RECORRIDO

HRC-01-072802

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

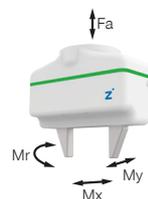


► Gráfico de fuerzas



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y pares estáticos que pueden influir adicionalmente en la fuerza de agarre.



Mr [Nm]	35
Mx [Nm]	35
My [Nm]	35
Fa [N]	500

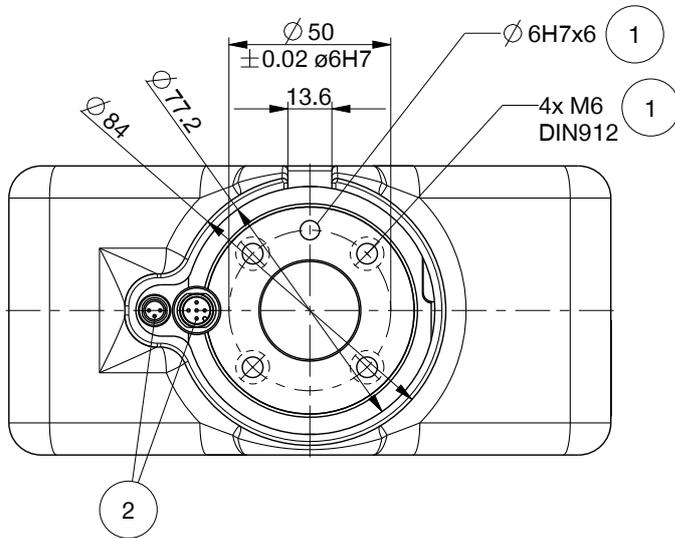
► DATOS TÉCNICOS

► Datos técnicos

Referencia	HRC-01-072802
Apropiado para tipo robot	UR5
Diseño HRC según ISO/TS 15066	Sí
Forma HRC	cooperativa
Mordazas de seguridad integradas	No
Gestión de cables	externa
Función de seguridad	STO
Tipo de unidad	eléctricas
Accionamiento	IO-Link
Carrera por mordaza [mm]	60
Carrera por mordaza, regulable [mm]	60
Autorretención	Sí
Fuerza de agarre mín. [N]	100
Fuerza de agarre máx. [N]	650
Fuerza de agarre según ISO/TS 15066 [N]*	>140
Sincronización [s]	0.1
Masa admisible por mordaza máx. [kg]	0.3
Velocidad máx. en modo fuerza [mm/s]	60
Velocidad máx. en modo posición [mm/s]	60
Precisión de repetición +/- [mm]	0.05
Temperatura de servicio mín. [°C]	5
Temperatura de servicio máx. [°C]	+50
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.6

* Valor determinado según los parámetros descritos en la ISO/TS 15066 con dinamómetro certificado por la DGUV (Seguro social alemán de accidentes de trabajo)

► DIBUJOS TÉCNICOS



- ① Fijación pinza
- ② Abastecimiento de energía
- ③ Sujeción dedo

