

큰 스트로크를 갖는 2조 평행 그리퍼

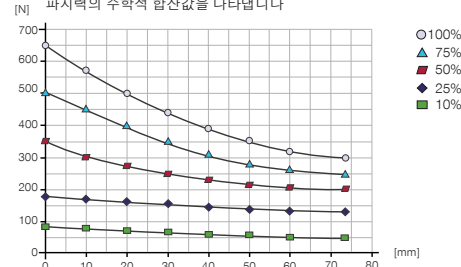
HRC-01-072802

▶ 제품 규격



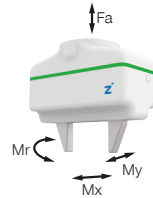
▶ 파지력 다이어그램

그리퍼 핑거 길이 및 설정 파지력에 따라 그리퍼 조에서 발생하는 개별 파지력의 수학적 합산값을 나타냅니다



▶ 힘 및 모멘트

파지력에 추가로 작용할 수 있는 정적 힘과 모멘트를 표시합니다.



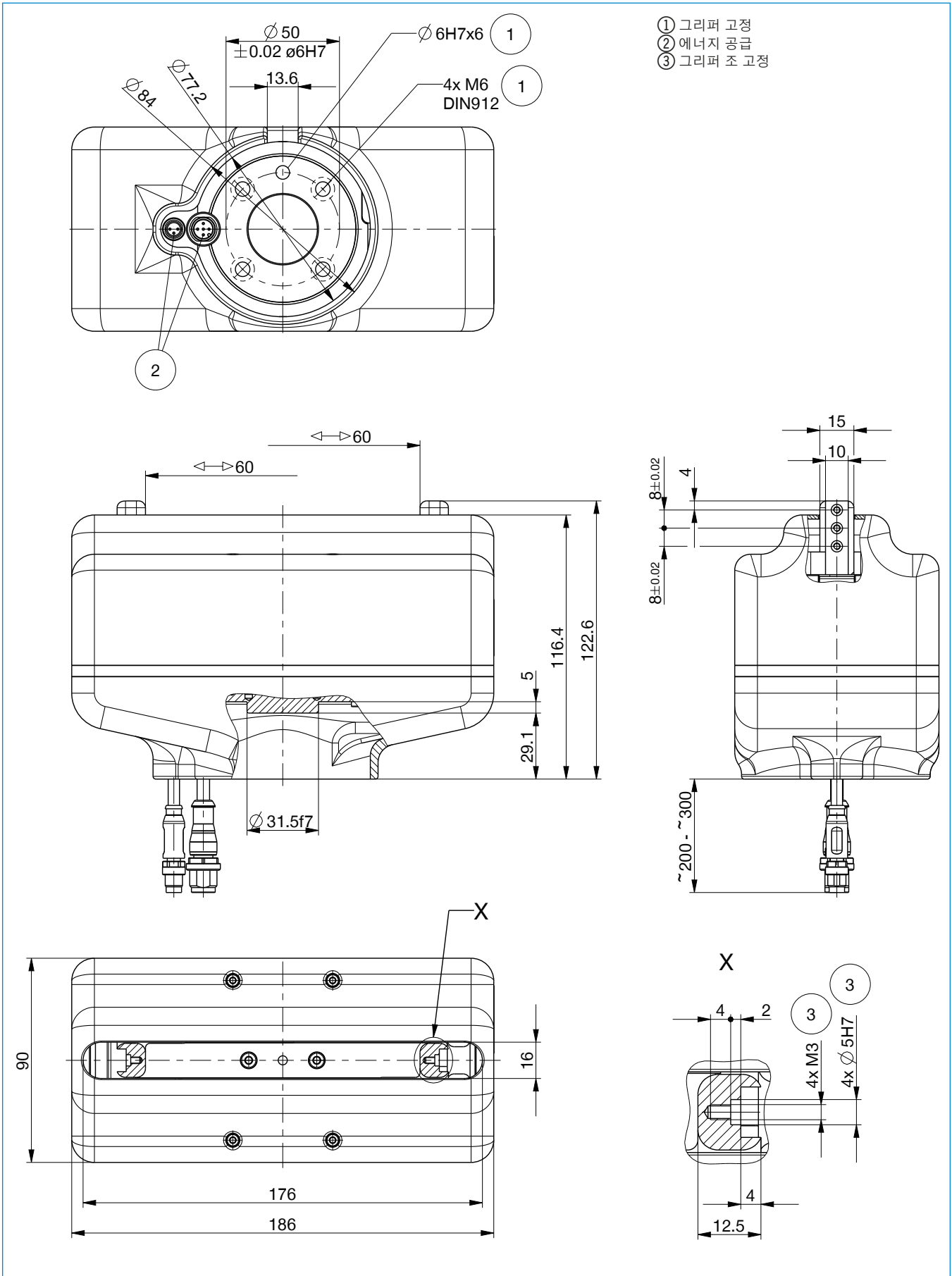
Mr [Nm]	35
Mx [Nm]	35
My [Nm]	35
Fa [N]	500

▶ 기술 데이터

주문번호	HRC-01-072802
로봇 유형에 적합	UR5
ISO/TS 15066에 따른 HRC 디자인	예
HRC 형태	협력
통합된 안전 조	아니오
케이블 가이드	외장
안전 기능	STO
동력종류	전동식
제어	IO-Link
조당 스트로크 [mm]	60
조당 스트로크, 조절 가능 [mm]	60
파지력 안전장치	예
최소 파지력 [N]	100
최대 파지력 [N]	650
ISO/TS 15066에 따른 파지력 [N]*	>140
제어 시간 [s]	0.1
그리퍼 조당 최대 허용 질량 [kg]	0.3
힘 모드에서 최대 이동 속도 [mm/s]	60
위치 설정 모드에서 최대 이동 속도 [mm/s]	60
반복정밀도 +/- [mm]	0.05
최소 작동온도 [°C]	5
최대 작동온도 [°C]	+50
IEC 60529 준거 보호방식	IP40
무게 [kg]	1.6

*ISO/TS 15066에 기술된 매개변수에 따라 DGUV의 인증된 힘 측정기로 값 확인

▶ 기술 도면



- ① 그리퍼 고정
- ② 에너지 공급
- ③ 그리퍼 조 고정