

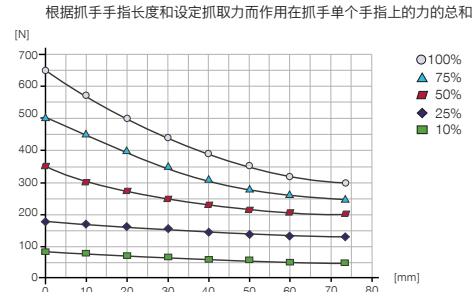
2指长行程平行抓手

尺寸型号

产品规格

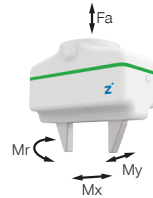


夹持力图表



力和力矩

显示除夹持力外可能作用的静力和力矩。



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

技术数据

| 订购编号 | HRC-01-072802 |
|-----------------------------|---------------|
| 适用于机器人类型 | UR5 |
| HRC设计符合ISO/TS 15066 | 是 |
| HRC形式 | 合作 |
| 内置安全钳口 | 否 |
| 电缆管理 | 外部 |
| 安全功能 | STO |
| 驱动类型 | 电动 |
| 通讯方式 | IO-Link |
| 单边行程 [mm] | 60 |
| 单边行程,可调节 [mm] | 60 |
| 夹持力保持 | 是 |
| 夹持力 最小 [N] | 100 |
| 夹持力 最大 [N] | 650 |
| 符合 ISO/TS 15066 要求的夹持力 [N]* | >140 |
| 控制时间 [s] | 0.1 |
| 每指最大重量 [kg] | 0.3 |
| 在“力模式”上最大手指速度 [mm/s] | 60 |
| 在“位置模式”上最大手指速度 [mm/s] | 60 |
| 重复定位精度 +/- [mm] | 0.05 |
| 最低操作温度 [°C] | 5 |
| 最高操作温度 [°C] | +50 |
| 根据IEC 60529标准安全保护 | IP40 |
| 重量 [kg] | 1.6 |

*根据 ISO/TS 15066 描述的参数并利用 DGUV 认证的测力计确定的值

▶ 技术图纸

