

# PINZAS PARALELAS DE GRAN RECORRIDO

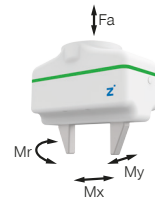
## HRC-01-072819

### ► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



#### ► Fuerzas y momentos

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



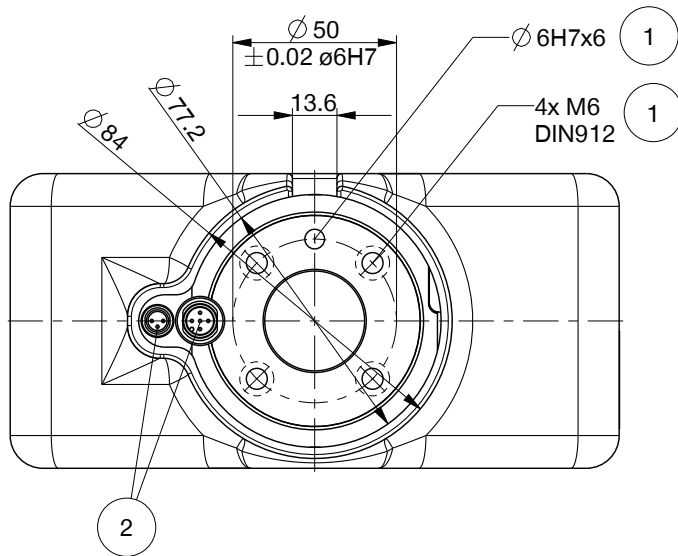
Mr [Nm]	35
Mx [Nm]	35
My [Nm]	35
Fa [N]	500

### ► DATOS TÉCNICOS

Referencia	Datos técnicos
Apropiado para tipo robot	UR5
Diseño HRC según ISO/TS 15066	Sí
Forma HRC	colaborativa
Mordazas de seguridad integradas	Sí
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 máx. [N]	120
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]	1.8

\*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

