

PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

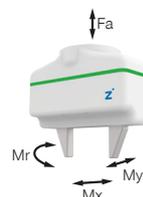
HRC-01-072819

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



► Forces et couples

Montre les couples et les forces qui peuvent agir en plus de la force de préhension.



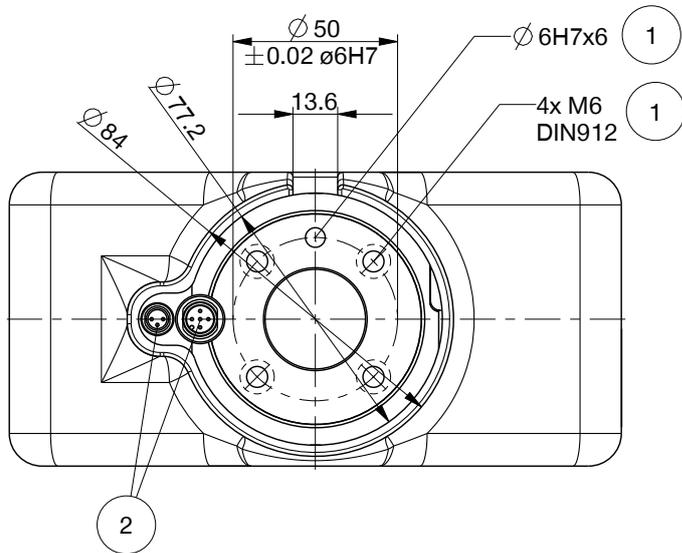
| | |
|---------|-----|
| Mr [Nm] | 35 |
| Mx [Nm] | 35 |
| My [Nm] | 35 |
| Fa [N] | 500 |

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

| ► Caractéristiques techniques | |
|--|----------------------|
| N° de commande | HRC-01-072819 |
| Pour type de robot | UR5 |
| Conception HRC selon ISO/TS 15066 | Oui |
| Sous forme HRC | collaborative |
| Mors de sécurité intégrés | Oui |
| Gestion des câbles | externe |
| Fonction de sécurité | STO |
| Type d'entraînement | électrique |
| Commande | IO-Link |
| Course par mors [mm] | 60 |
| Course par mors, réglable [mm] | 60 |
| Protection de la force de préhension | Oui |
| Force de préhension max. [N] | 120 |
| Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]* | <140 |
| Temps de commande [s] | 0.1 |
| Masse admissible max. par mors de préhension [kg] | 0.3 |
| Vitesse déplacement en mode de force de préhension max. [mm/s] | 60 |
| Vitesse déplacement en mode de positionnement max. [mm/s] | 60 |
| Précision de répétition +/- [mm] | 0.05 |
| Température de fonctionnement min. [°C] | 5 |
| Température de fonctionnement max. [°C] | +50 |
| Protection de IEC 60529 | IP40 |
| Poids [kg] | 1.8 |

*Valeur déterminée conformément aux paramètres décrits dans la norme ISO/TS 15066 avec dynamomètre certifié par la DGUV (caisse allemande d'assurance des accidents du travail et des maladies professionnelles)

► DESSINS TECHNIQUES



- ① Fixation pince
- ② Alimentation en énergie
- ③ Fixation mors de préhension

