

PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

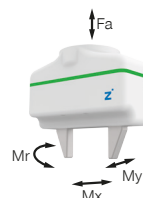
HRC-01-072830

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



► Forces et couples

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



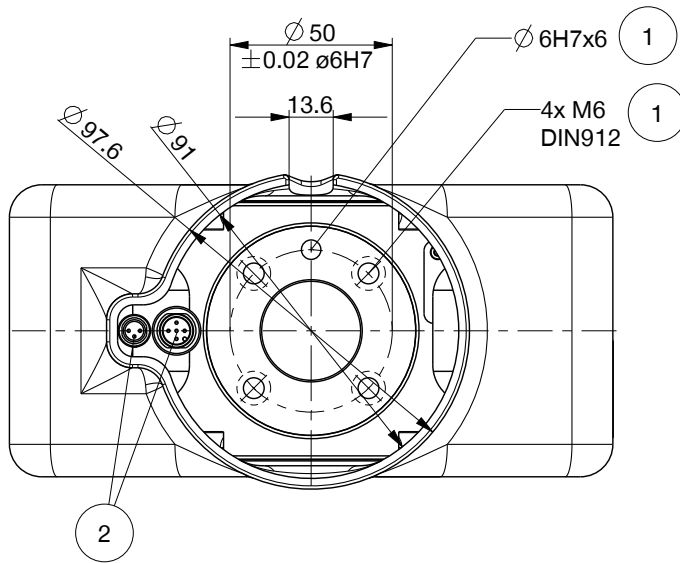
Mr [Nm]	35
Mx [Nm]	35
My [Nm]	35
Fa [N]	500

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

► Caractéristiques techniques	
N° de commande	HRC-01-072830
Pour type de robot	UR10
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

