

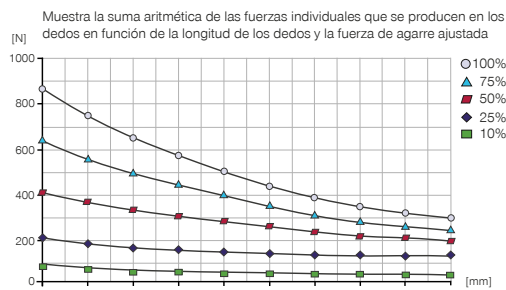
PINZAS PARALELAS DE GRAN RECORRIDO

HRC-01-101670

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO

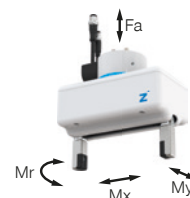


► Gráfico de fuerzas



► 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

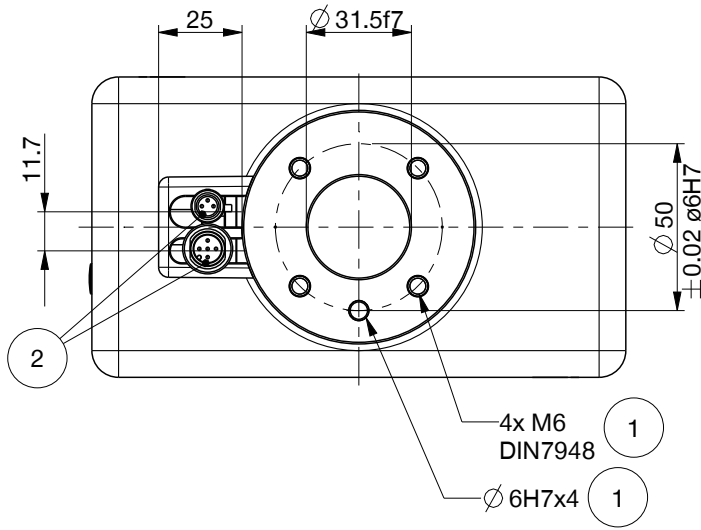
► DATOS TÉCNICOS

Referencia	HRC-01-101670
Apropiado para tipo robot	ISO TK 50**
Diseño MRK según ISO/TS 15066	Sí
Forma HRC	cooperativa
Gestión de cables	externa
Función de seguridad	STO
Tipo de unidad	eléctricas
Accionamiento	IO-Link
Detección de la posición integrada	mediante datos de proceso
Carrera por mordaza [mm]	60
Carrera por mordaza, regulable [mm]	60
Autorretención	mecánica
Fuerza de agarre mín. [N]	100
Fuerza de agarre nominal [N]	820
Fuerza de agarre según ISO/TS 15066 [N]*	>140
Sincronización [s]	0.1
Peso propio del dedo montado máx. [kg]	0.3
Longitud de los dedos máx. [mm]	80
Velocidad máx. en modo fuerza [mm/s]	50
Velocidad máx. en modo posición [mm/s]	60
Precisión de repetición +/- [mm]	0.05
Temperatura de servicio [°C]	5 ... +50
Tensión [V]	24
Consumo de corriente max. [A]	7.5
Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm]	3
Protección según IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.6

* Valor determinado según los parámetros descritos en la ISO/TS 15066 con dinamómetro certificado por la DGUV (Seguro social alemán de accidentes de trabajo)

** Conexión mecánica compatible con todos los robots con brida ISO PCD 50 mm. Conexión eléctrica a través de la toma M12-5 estándar de IO-Link.

► DIBUJOS TÉCNICOS



- ① Fijación pinza
- ② Abastecimiento de energía
- ③ Sujeción dedo
- ④ Fijación del robot

