

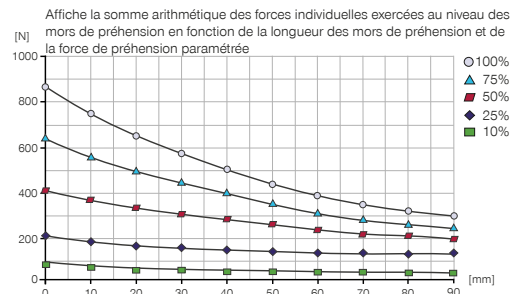
PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

HRC-01-101670

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT

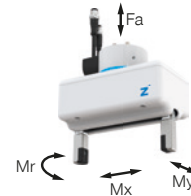


► Diagramme des forces



► 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

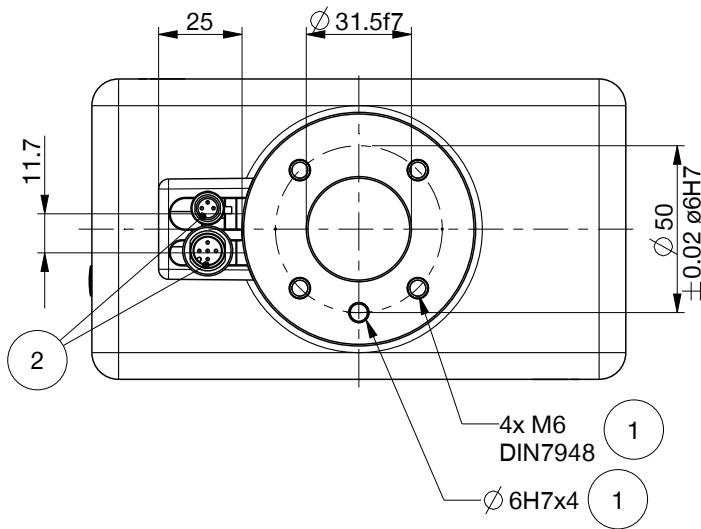
► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

N° de commande	HRC-01-101670
Pour type de robot	ISO TK 50 **
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Sous forme HRC	coopérative
Gestion des câbles	externe
Fonction de sécurité	STO
Type d'entraînement	électrique
Commande	IO-Link
Détection de la position intégrée	Via données de processus
Course par mors [mm]	60
Course par mors, réglable [mm]	60
Auto maintien	mécanique
Force de préhension min. [N]	100
Force de préhension nominale [N]	820
Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]*	>140
Temps de commande [s]	0.1
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.3
Longueur maximale des mors [mm]	80
Vitesse déplacement en mode de force de préhension max. [mm/s]	50
Vitesse déplacement en mode de positionnement max. [mm/s]	60
Précision de répétition +/- [mm]	0.05
Température de service [°C]	5 ... +50
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	7.5
Déplacement minimal par mors [mm]	3
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	1.6

* 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)

** Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via une prise standard IO-Link M12-5.

► DESSINS TECHNIQUES



- ① Fixation pince
- ② Alimentation en énergie
- ③ Fixation mors de préhension
- ④ Fixation robot

