

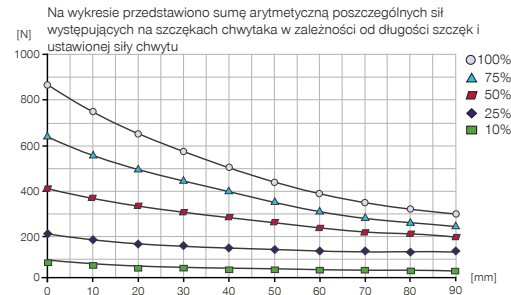
# CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE O DUŻYM SKOKU

## HRC-01-101670

### ► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

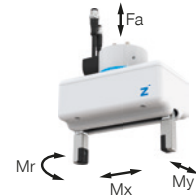


#### ► Wykres sił chwytania



#### ► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać poza siłą chwytania.



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

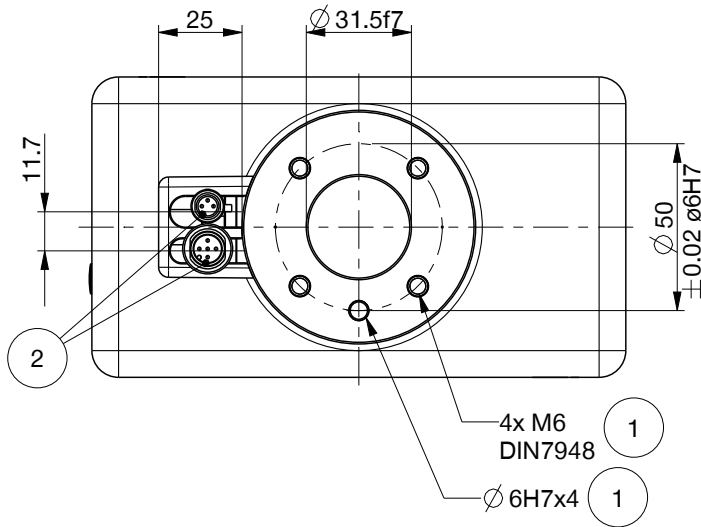
### ► DANE TECHNICZNE

Nr katalogowy	HRC-01-101670
Pasuje do typ robota	ISO TK 50**
Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066	Tak
Formularz HRC	współpracujące
Wyprowadzenie kabla	zewnętrzne
Funkcja bezpieczeństwa	STO
Rodzaj napędu	elektryczne
Sterowanie	IO-Link
Wbudowana funkcja kontroli pozycji	za pomocą danych procesowych
Skok na szczękę [mm]	60
Skok na szczękę, regulowany [mm]	60
Hamowanie samoistne	Mechaniczny
Min. siła chwytania [N]	100
Nominalna siła chwytania [N]	820
Siła chwytania zgodnie z normą ISO/TS 15066 [N]*	>140
Czas sterowania [s]	0.1
Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]	0.3
Maks. długość szczęk chwytających [mm]	80
Prędkość przejazdu w trybie siłowym maks. [mm/s]	50
prędkość przejazdu w trybie pozycjonującym maks. [mm/s]	60
Dokładność powtarzania +/- [mm]	0.05
Temperatura robocza [°C]	5 ... +50
Napięcie [V]	24
Pobór prądu maks. [A]	7.5
Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]	3
Typ ochrony wg IEC 60529	IP40
Masa [kg]	1.6

\*Wartość obliczona zgodnie z parametrami opisanymi w normie ISO/TS 15066 przy użyciu siłomierza certyfikowanego przez DGUV.

\*\*Połączenie mechaniczne kompatybilne z wszystkimi robotami z kołnierzem ISO PCD 50 mm. Podłączenie elektryczne poprzez standardowe gniazdo IO-Link M12-5.

► RYSUNKI TECHNICZNE



- ① Mocowanie chwytaka
- ② Zasilanie w energię
- ③ Mocowanie szczęki chwytającej
- ④ Mocowanie robota

