

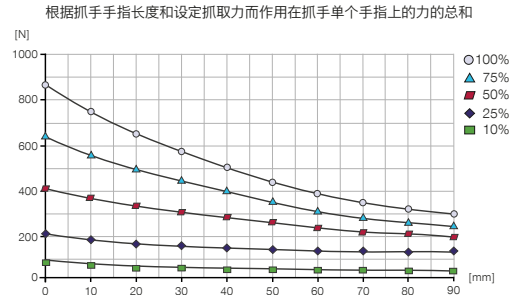
2指长行程平行抓手

HRC-01-101670

产品规格



夹持力图表



力和力矩

显示除夹持力外可能作用的静力和力矩。



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

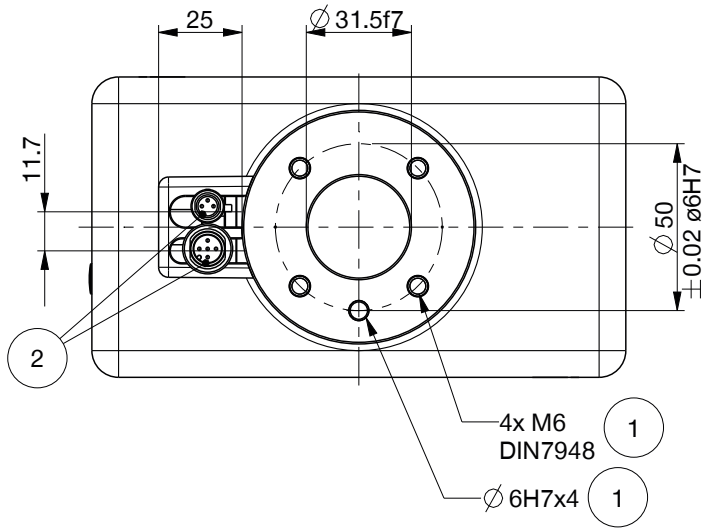
技术数据

订购编号	HRC-01-101670
适用于机器人类型	ISO TK 50**
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
HRC形式	合作
电缆管理	外部
安全功能	STO
驱动类型	电动
通讯方式	IO-Link
集成式位置识别	通过过程数据
单边行程 [mm]	60
单边行程,可调节 [mm]	60
自限位	机械
夹持力 最小 [N]	100
标定夹持力 [N]	820
符合 ISO/TS 15066 要求的夹持力 [N]*	>140
操作时间 [s]	0.1
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.3
最大抓手手指长度 [mm]	80
在“力模式”上最大手指速度 [mm/s]	50
在“位置模式”上最大手指速度 [mm/s]	60
重复定位精度 +/- [mm]	0.05
操作温度 [°C]	5 ... +50
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	7.5
每个指口的最低起动行程 [mm]	3
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	1.6

*根据 ISO/TS 15066 描述的参数并利用 DGUV 认证的测力计确定的值

**与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容的机械连接。通过标准IO-Link M12-5插座进行电气连接。

▶ 技术图纸



- ① 抓手固定位置
- ② 能源供应
- ③ 手指固定位置
- ④ 机械手固定件

