

PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

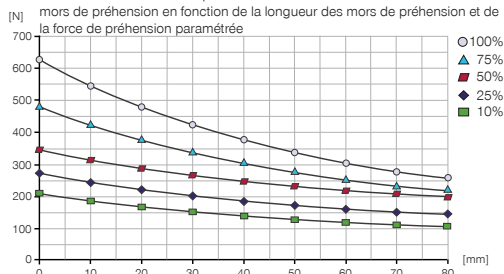
HRC-01-102270

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



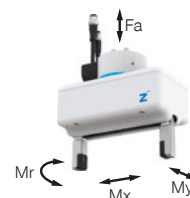
► Diagramme des forces

Affiche la somme arithmétique des forces individuelles exercées au niveau des mors de préhension en fonction de la longueur des mors de préhension et de la force de préhension paramétrée



► Forces et couples

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



Mr [Nm]	25
Mx [Nm]	25
My [Nm]	25
Fa [N]	500

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

N° de commande	HRC-01-102270
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]	40
Course par mors, réglable [mm]	40
Auto maintien	mécanique
Force de préhension min. [N]	120
Force de préhension nominale [N]	620
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

