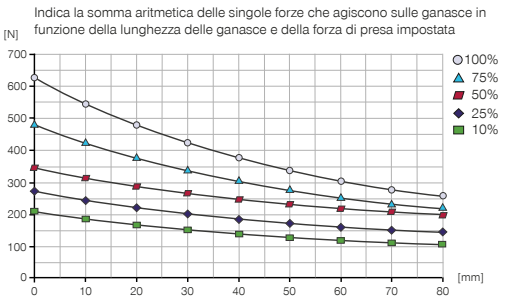
PINZE PARALLELE A DUE GANASCE A CORSA LUNGA
HRC-01-102270

▶ SPECIFICHE PRODOTTO

▶ Diagramma forza di presa



▶ Forze e momenti

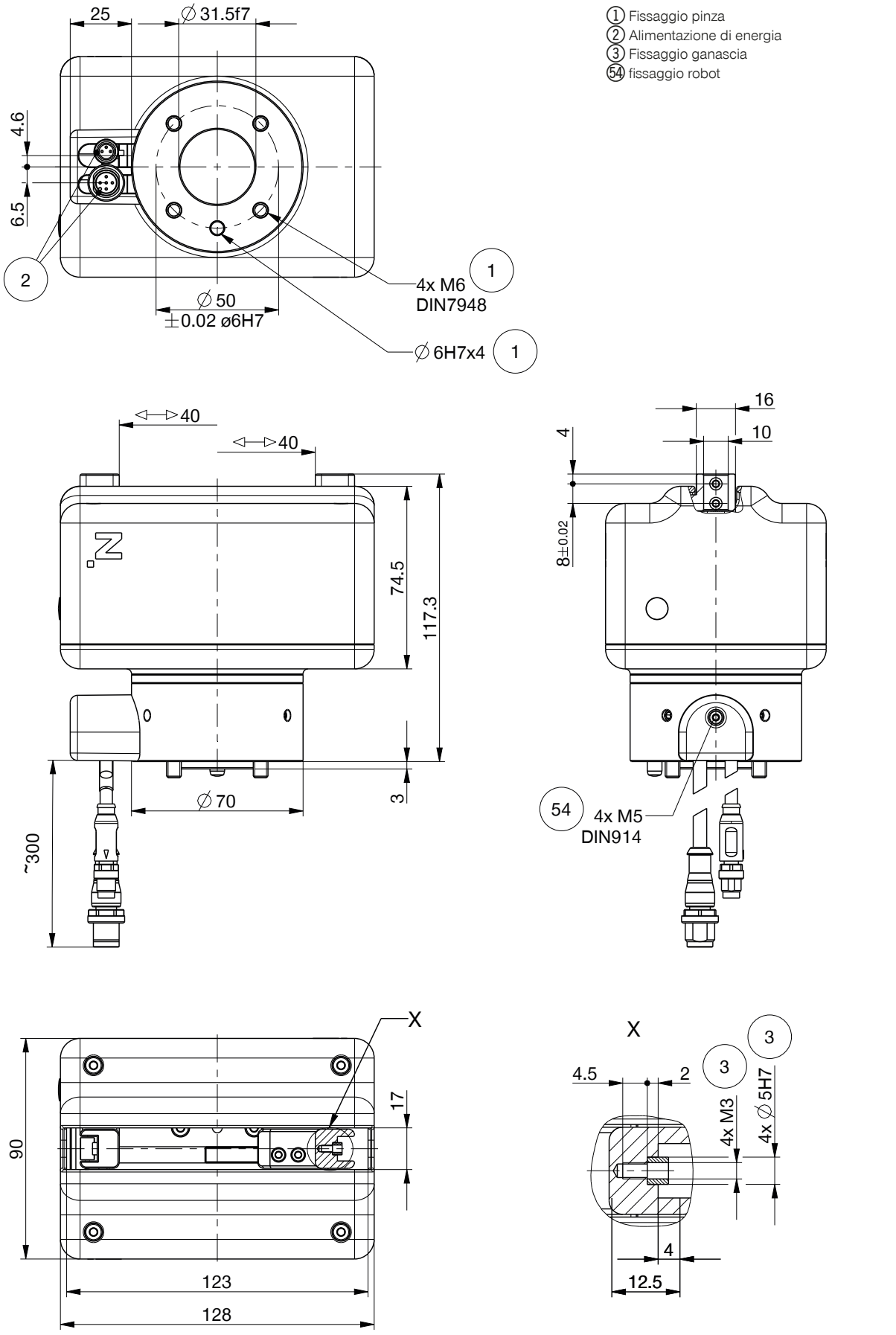
Indica forze statiche e coppie che possono agire in aggiunta alla forza di presa.

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

▶ DATI TECNICI

Numero d'ordine	HRC-01-102270
Adatto per tipo di robot	ISO TK 50**
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Sì
Modulo HRC	cooperativa
Gestione dei cavi	esterna
Funzione di sicurezza	STO
Tipo di Azionamento	elettriche
Comando	IO-Link
Rilevamento della posizione integrato	con dati di processo
Corsa per ganascia [mm]	40
Corsa per ganascia regolabile [mm]	40
Autorallentamento	meccanico
Forza di presa min. [N]	120
Forza di presa nominale [N]	620
Forza di presa secondo la norma ISO/TS 15066 [N]*	>140
Tempo di azionamento [s]	0.1
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.3
Lunghezza ganascia mass. [mm]	80
Velocità di traslazione mass. in fase di presa [mm/s]	50
Velocità di traslazione mass. in fase di posizionamento [mm/s]	60
Ripetibilità +/- [mm]	0.05
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	7.5
Percorso minimo per ganascia [mm]	3
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	1.6

*Valore conforme ai parametri descritti nella norma ISO/TS 15066 determinato mediante dispositivo di misurazione della forza certificato dalla raccomandazione DGUV

**Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite presa standard IO-Link M12-5.

▶ DISEGNI TECNICI