

PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

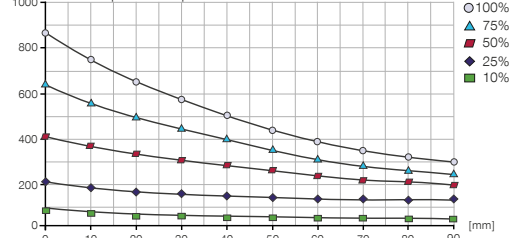
HRC-01-102975

► SPÉCIFICATIONS PRODUIT



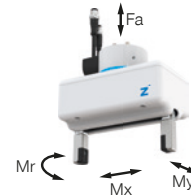
► Diagramme des forces

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

► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

N° de commande	HRC-01-102975
Pour type de robot	Yaskawa HC10 / HC10 DT**
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Sous forme HRC	coopérative
Gestion des câbles	interne
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]	1.8

*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)

**Plaques d'adaptation nécessaires pour HC10 : APR000026 + APR000027 / Plaque d'adaptation nécessaire pour HC10 DT : APR000027

Vous trouverez d'autres informations dans notre brochure Yaskawa.

► ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



Adaptateur plaqué
APR000026



Adaptateur plaqué
APR000027

► DESSINS TECHNIQUES

