

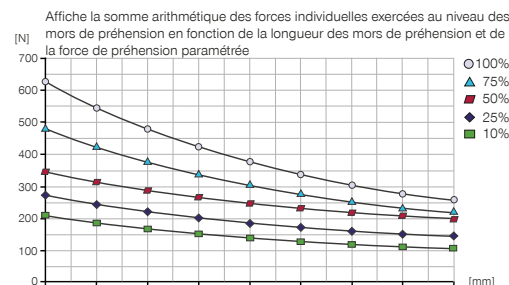
PINCE PARALLÈLES DEUX MORS GRANDE COURSE

HRC-01-102976

SPÉCIFICATIONS PRODUIT

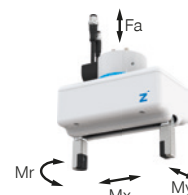


Diagramme des forces



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-01-102976 |
|--|--------------------------|
| 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] | 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 propre du mors de préhension monté max. [kg] | 0.3 |
| Longueur mors de préhension max. [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

