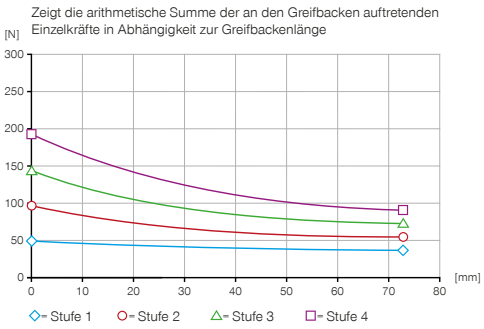
2-BACKEN-PARALLELGREIFER
HRC-03-126897

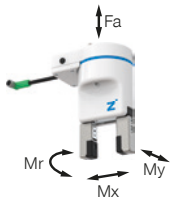
▶ PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

▶ Greifkraftdiagramm



▶ Kräfte und Momente

Zeigt statische Kräfte und Momente, die zusätzlich zur Greifkraft wirken können.



Mr [Nm]	7
Mx [Nm]	7
My [Nm]	5,5
Fa [N]	200

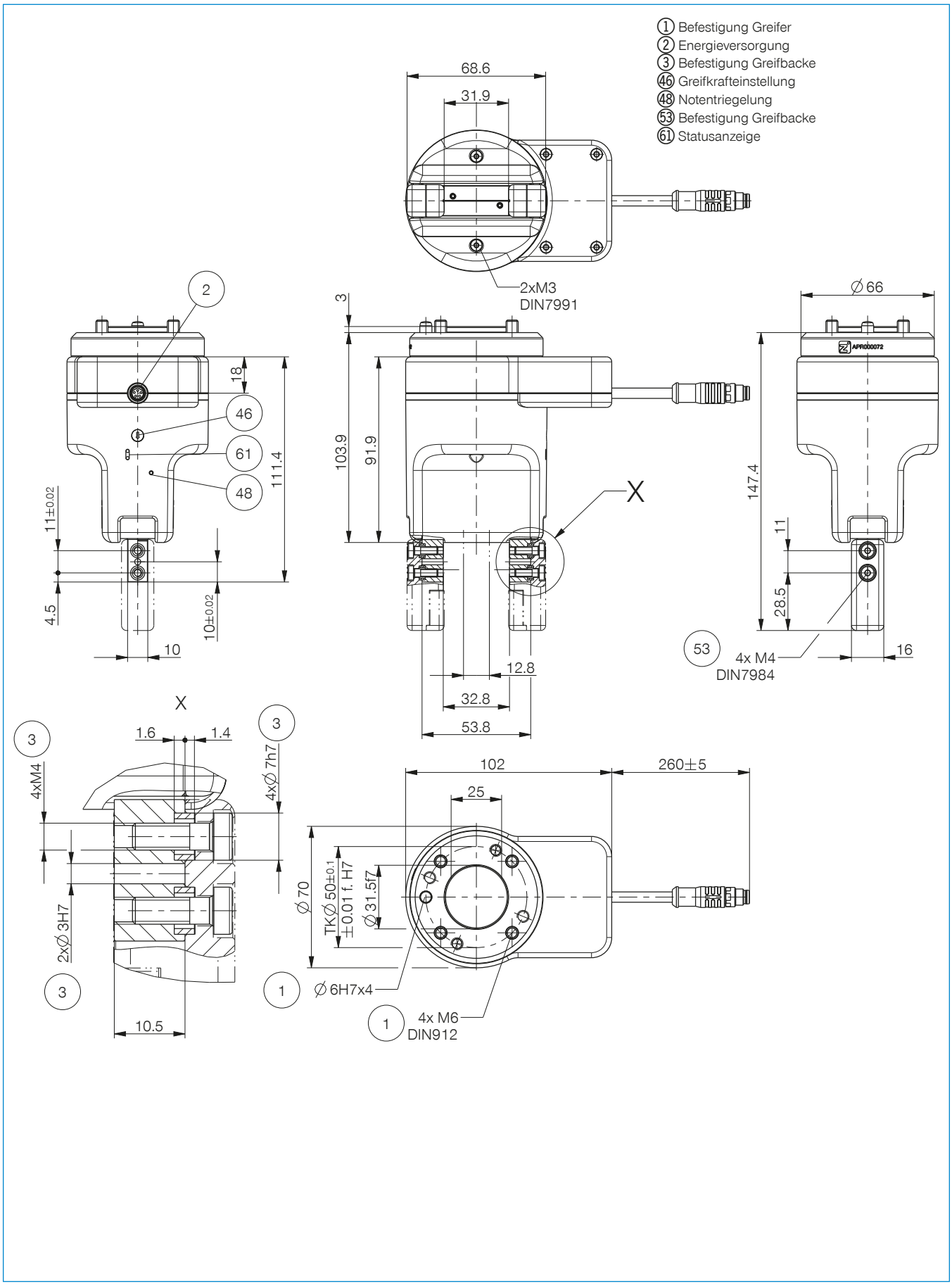
▶ TECHNISCHE DATEN

Bestell-Nr.	HRC-03-126897
Passend für Robotertyp	Techman* *
MRK-Design nach ISO/TS 15066	Ja
MRK-Form	kollaborativ
Kabelführung	intern
Antriebsart	elektrisch
Ansteuerung	I/O
Positionsabfrage	integriert
Positionsabfrage analog 0 ... 10 V	Ja
Schaltausgang	NPN
Hub pro Backe [mm]	10
Selbsthemmung	mechanisch
Greifkraft beim Schließen (einstellbar) max. [N]	190
Greifkraft beim Öffnen (einstellbar) max. [N]	190
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]*	<140
Schließzeit [s]	0,19
Öffnungszeit [s]	0,19
Steuerzeit [s]	0,03
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,1
Länge Greifbacken max. [mm]	80
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,05
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	1
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	0,5
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,81

*Wert nach den in der ISO/TS 15066 beschriebenen Parametern mit zertifiziertem Kraftmessgerät von der DGUV ermittelt

* *Passen für alle Techman ab Hardware Revision 3.0

▶ IM LIEFERUMFANG ENTHALTEN

Adapterplatte
APR000072

▶ TECHNISCHE ZEICHNUNGEN