

PINZAS PARALELAS

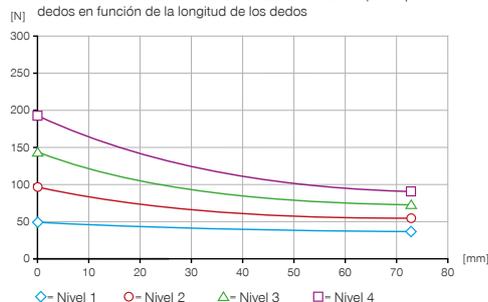
HRC-03-133316

► ESPECIFICACIONES DEL PRODUCTO



► Gráfico de fuerzas

Muestra la suma aritmética de las fuerzas individuales que se producen en los dedos en función de la longitud de los dedos



► Fuerzas y momentos

Muestra fuerzas y pares estáticos que pueden influir adicionalmente en la fuerza de agarre.



| | |
|---------|-----|
| Mr [Nm] | 7 |
| Mx [Nm] | 7 |
| My [Nm] | 5.5 |
| Fa [N] | 200 |

► DATOS TÉCNICOS

| Referencia | HRC-03-133316 |
|---|------------------------|
| Apropiado para tipo robot | YASKAWA HC10 P-Version |
| Diseño MRK según ISO/TS 15066 | Sí |
| Forma HRC | colaborativa |
| Gestión de cables | interna |
| Tipo de unidad | eléctricas |
| Accionamiento | I/O |
| Detección de la posición integrada | digital |
| Salida de conmutación | NPN |
| Carrera por mordaza [mm] | 10 |
| Autorretención | mecánica |
| Fuerza de agarre al cerrar (ajustable) max. [N] | 190 |
| Fuerza de agarre al abrir (ajustable) max. [N] | 190 |
| Fuerza de agarre según ISO/TS 15066 [N]* | <140 |
| Tiempo de cierre [s] | 0.19 |
| Tiempo de apertura [s] | 0.19 |
| Sincronización [s] | 0.03 |
| Peso propio del dedo montado máx. [kg] | 0.1 |
| Longitud de los dedos máx. [mm] | 80 |
| Precisión de repetición +/- [mm] | 0.05 |
| Temperatura de servicio [°C] | 5 ... +50 |
| Tensión [V] | 24 |
| Consumo de corriente max. [A] | 1 |
| Trayecto de arranque mínimo por mordaza [mm] | 0.5 |
| Protección según IEC 60529 | IP40 |
| Peso [kg] | 0.7 |

*Valor determinado según los parámetros descritos en la ISO/TS 15066 con dinamómetro certificado por la DGUV (Seguro social alemán de accidentes de trabajo)

