

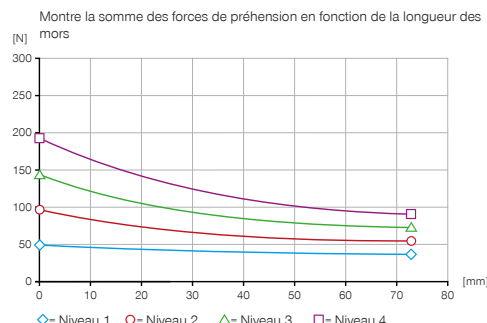
# PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

## HRC-03-138553

### ► 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]	7
Mx [Nm]	7
My [Nm]	5.5
Fa [N]	200

### ► CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

N° de commande	HRC-03-138553
Pour type de robot	ISO TK 50*
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Sous forme HRC	collaborative
Gestion des câbles	externe
Type d'entraînement	électrique
Commande	IO-Link
Positionnable	Oui
Détection de position via données de processus	Oui
Course par mors [mm]	10
Auto maintien	mécanique
Force de préhension nominale [N]	190
Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]**	<140
Temps de fermeture [s]	0.19
Temps d'ouverture [s]	0.19
Temps de commande [s]	0.03
Poids maximal de chaque mors monté [kg]	0.1
Longueur maximale des mors [mm]	80
Précision de répétition +/- [mm]	0.05
Température de service [°C]	5 ... +50
Tension [V]	24
Courant absorbé max. [A]	1
Déplacement minimal par mors [mm]	0.5
Autorisations	CE / UKCA / LABS / REACH / RoHS
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.73

\* Connexion mécanique compatible avec tous les robots dotés d'une bride ISO PCD 50 mm. Connexion électrique via une prise standard IO-Link M12-5.

\*\* 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)

## ► DESSINS TECHNIQUES

- ① Fixation pince
- ② Alimentation en énergie
- ③ Fixation mors de préhension
- ④ Déverrouillage d'urgence
- ⑥ Affichage d'état

