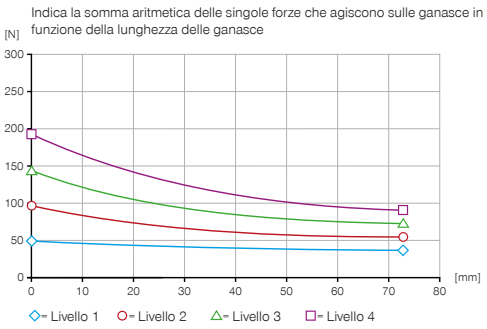
PINZE PARALLELE A DUE GANASCE
HRC-03-148656

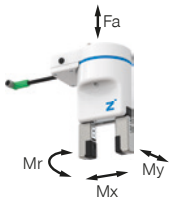
▶ SPECIFICHE PRODOTTO

▶ Diagramma forza di presa



▶ Forze e momenti

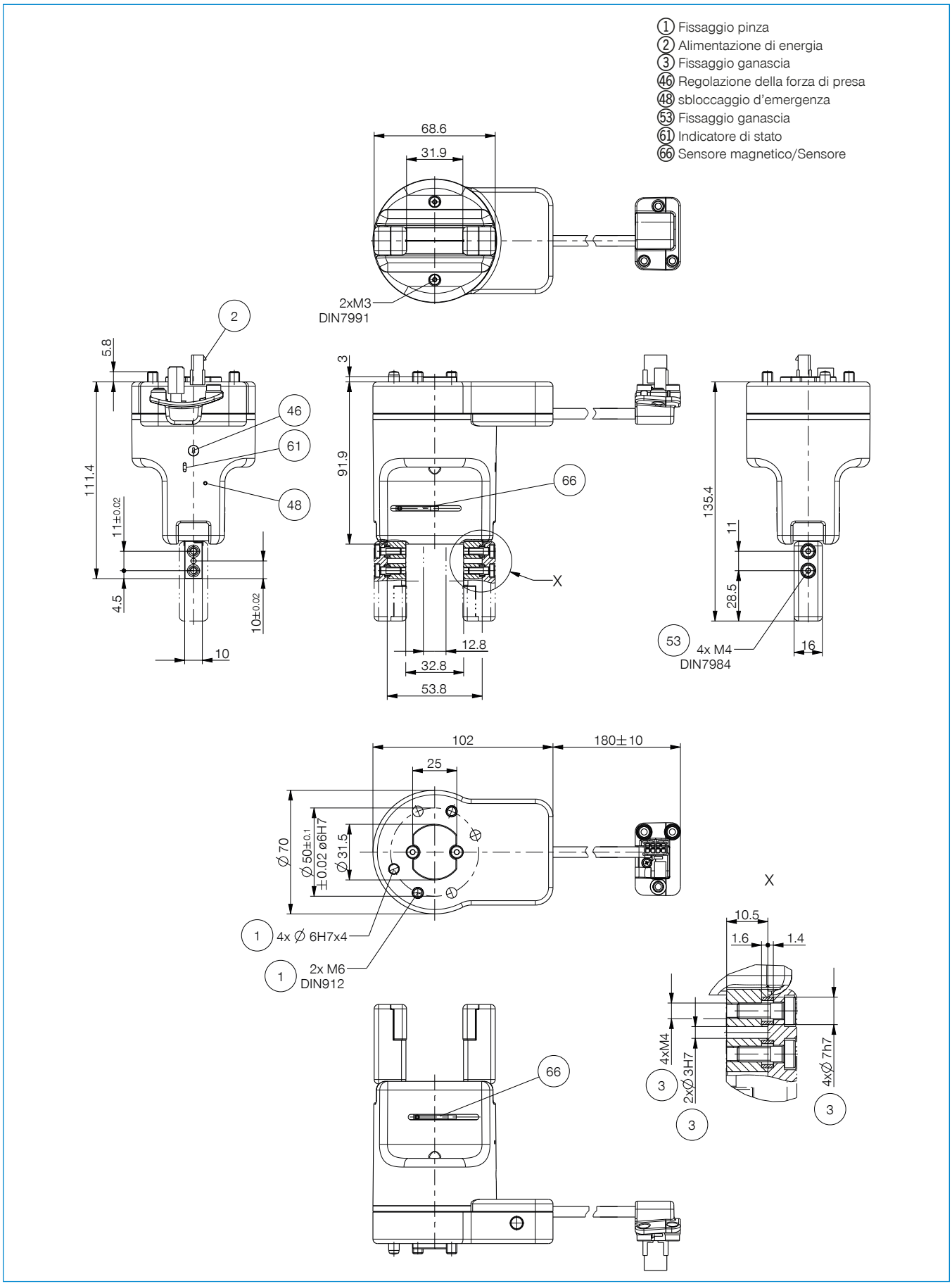
Indica forze statiche e coppie che possono agire in aggiunta alla forza di presa.



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

▶ DATI TECNICI

Numero d'ordine	HRC-03-148656
Adatto per tipo di robot	KUKA LBR iisy Series
Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066	Sì
Modulo HRC	collaborativa
Gestione dei cavi	interna
Tipo di Azionamento	elettriche
Comando	I/O
Rilevamento della posizione	integrato
Richiesta di posizione campo magnetico	Sì
Corsa per ganascia [mm]	10
Autorallentamento	meccanico
Forza di presa nominale [N]	190
Forza di presa secondo la norma ISO/TS 15066 [N]*	<140
Tempo di chiusura [s]	0.19
Tempo di apertura [s]	0.19
Tempo di azionamento [s]	0.03
Peso proprio della ganascia montata max. [kg]	0.1
Lunghezza ganascia mass. [mm]	80
Ripetibilità +/- [mm]	0.05
Temperatura di esercizio [°C]	5 ... +50
Tensione [V]	24
Corrente assorbita mass. [A]	1
Percorso minimo per ganascia [mm]	0.5
Grado di protezione secondo IEC 60529	IP40
Peso [kg]	0.68

*Valore conforme ai parametri descritti nella norma ISO/TS 15066 determinato mediante dispositivo di misurazione della forza certificato dalla raccomandazione DGUV

▶ DISEGNI TECNICI