

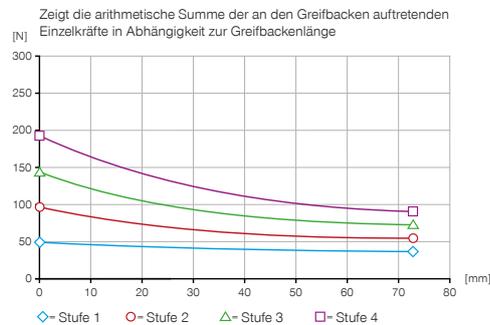
2-BACKEN-PARALLELGREIFER

HRC-03-151986

► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN



► Greifkraftdiagramm



► Kräfte und Momente

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



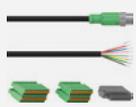
Mr [Nm]	7
Mx [Nm]	7
My [Nm]	5,5
Fa [N]	200

► TECHNISCHE DATEN

Bestell-Nr.	Technische Daten
Passend für Robotertyp	ABB CRB 15000 GoFa
MRK-Design nach ISO/TS 15066	Ja
MRK-Form	kollaborativ
Kabelführung	intern
Antriebsart	elektrisch
Ansteuerung	I/O
Positionsabfrage	integriert
Positionsabfrage Magnetfeld	Ja
Schaltausgang	PNP
Hub pro Backe [mm]	10
Selbsthemmung	mechanisch
Nenngreifkraft [N]	190
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]*	<140
Greifrichtung	Außen- / Innengreifen
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]	0,68

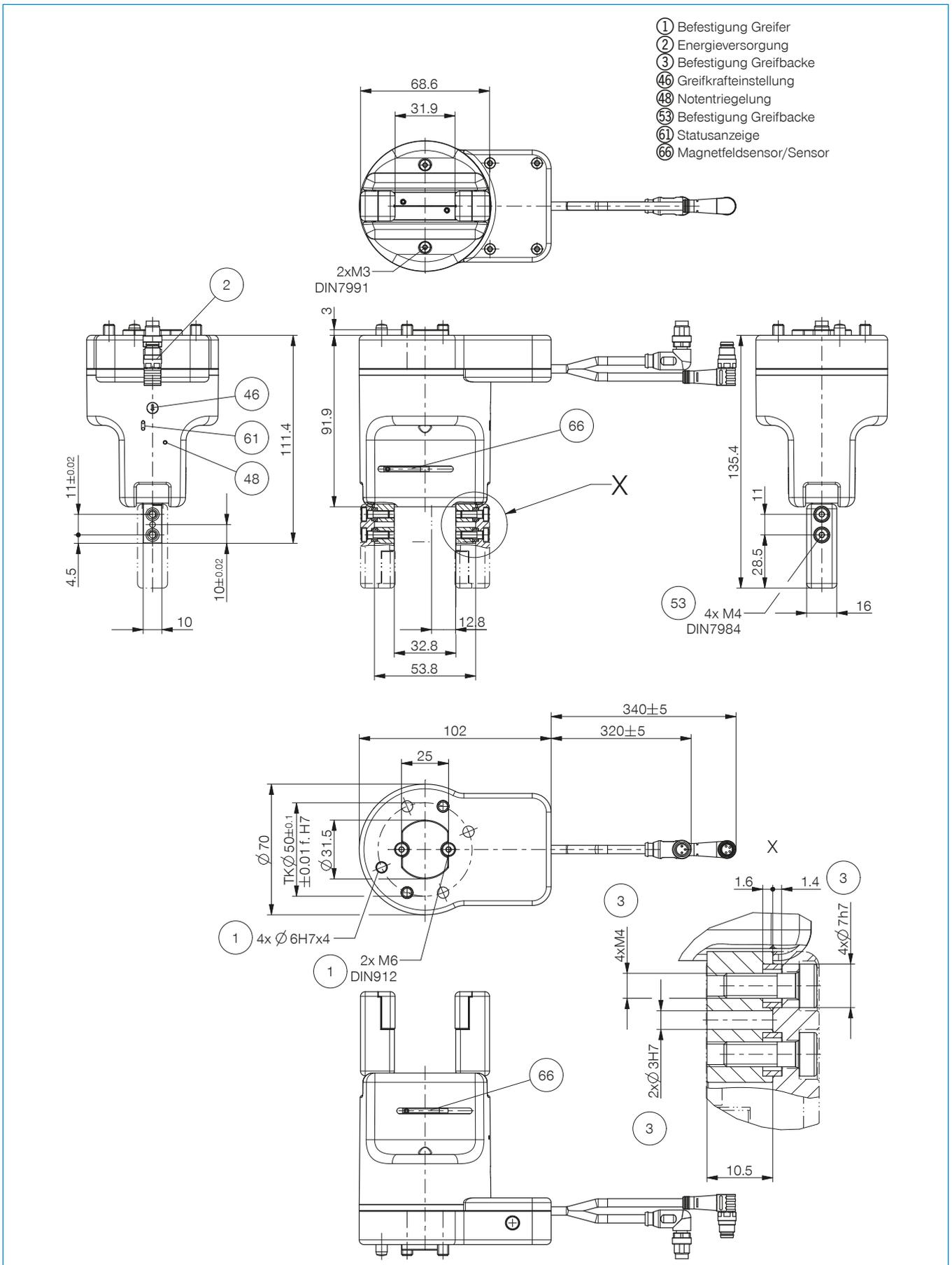
*Wert nach den in der ISO/TS 15066 beschriebenen Parametern mit zertifiziertem Kraftmessgerät von der DGUV ermittelt

► ZUBEHÖREMPFEHLUNG



ZUB000034
Anschlussleitung

TECHNISCHE ZEICHNUNGEN



- ① Befestigung Greifer
- ② Energieversorgung
- ③ Befestigung Greifbacke
- ④ Greifkrasteinstellung
- ⑤ Notentriegelung
- ⑥ Befestigung Greifbacke
- ⑦ Statusanzeige
- ⑧ Magnetfeldsensor/Sensor