

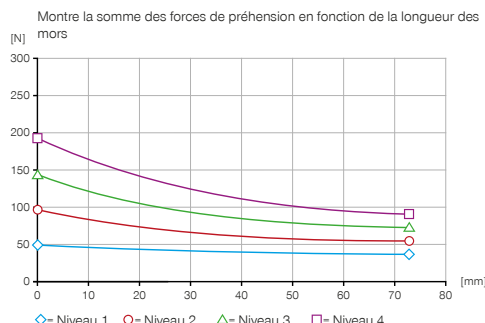
PINCES PARALLÈLES DEUX MORS

HRC-03-151986

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

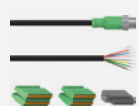
CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Caractéristiques techniques

N° de commande	HRC-03-151986
Pour type de robot	ABB CRB 15000 GoFa
Conception MRK selon la norme ISO/TS 15066	Oui
Sous forme HRC	collaborative
Gestion des câbles	interne
Type d'entraînement	électrique
Commande	I/O
Détection de la position	intégrée
Détection de position Champ magnétique	Oui
Sortie de commutation	PNP
Course par mors [mm]	10
Auto maintien	mécanique
Force de préhension nominale [N]	190
Force de préhension selon ISO/TS 15066 [N]*	<140
Sens de préhension	Prise extérieure / intérieure
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
Homologations	CE / UKCA / LABS / REACH / RoHS
Protection de IEC 60529	IP40
Poids [kg]	0.68

*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)

ACCESSOIRES RECOMMANDÉS



ZUB000034
Cable de raccordement

► DESSINS TECHNIQUES

