

2指平行抓手

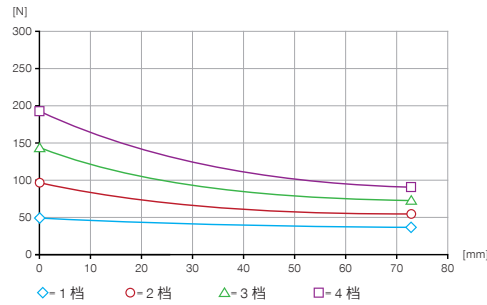
尺寸型号

产品规格



夹持力图表

根据手指长度不同,显示计算出的单指总受力



力和力矩

显示除夹持力外可能作用的静力和力矩。



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

技术数据

订购编号	HRC-03-072844
适用于机器人类型	ISO TK 50
HRC设计符合ISO/TS 15066	是
HRC形式	协作
电缆管理	外部
驱动类型	电动
通讯方式	IO-Link
单边行程 [mm]	10
夹持力保持	是
最大闭合抓取力(可调节) [N]	190
最大张开抓取力(可调节) [N]	190
符合 ISO/TS 15066 要求的夹持力 [N]*	<140
闭合时间 [s]	0.19
张开时间 [s]	0.19
控制时间 [s]	0.03
重复定位精度 +/- [mm]	0.05
集成位置传感元件	是
最大电流消耗 [A]	1
电压 [V]	24
最低操作温度 [°C]	5
最高操作温度 [°C]	+60
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.75

*根据 ISO/TS 15066 描述的参数并利用 DGUV 认证的测力计确定的值

▶ 技术图纸

