

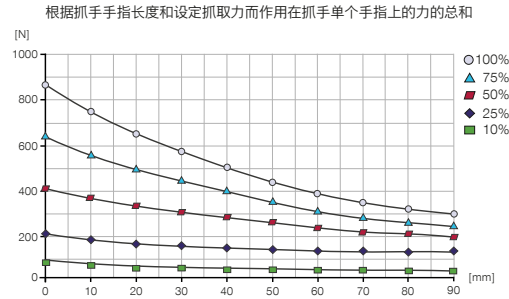
2指长行程平行抓手

HRC-01-101670

产品规格



夹持力图表



力和力矩

显示除夹持力外可能作用的静力和力矩。



| | |
|---------|-----|
| Mr [Nm] | 35 |
| Mx [Nm] | 35 |
| My [Nm] | 35 |
| Fa [N] | 500 |

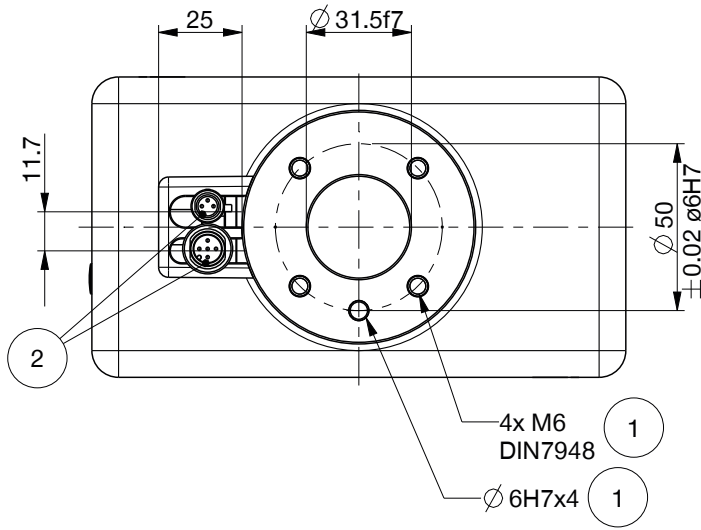
技术数据

| 订购编号 | HRC-01-101670 |
|-----------------------------|---------------|
| 适用于机器人类型 | ISO TK 50** |
| MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准 | 是 |
| HRC形式 | 合作 |
| 电缆管理 | 外部 |
| 安全功能 | STO |
| 驱动类型 | 电动 |
| 通讯方式 | IO-Link |
| 集成式位置识别 | 通过过程数据 |
| 单边行程 [mm] | 60 |
| 单边行程,可调节 [mm] | 60 |
| 自限位 | 机械 |
| 夹持力 最小 [N] | 100 |
| 标称夹持力 [N] | 820 |
| 符合 ISO/TS 15066 要求的夹持力 [N]* | >140 |
| 操作时间 [s] | 0.1 |
| 已安装的抓手手指的自最大重 [kg] | 0.3 |
| 最大抓手手指长度 [mm] | 80 |
| 在“力模式”上最大手指速度 [mm/s] | 50 |
| 在“位置模式”上最大手指速度 [mm/s] | 60 |
| 重复定位精度 +/- [mm] | 0.05 |
| 操作温度 [°C] | 5 ... +50 |
| 电压 [V] | 24 |
| 最大电流消耗 [A] | 7.5 |
| 每个指口的最低起动行程 [mm] | 3 |
| 根据IEC 60529标准安全保护 | IP40 |
| 重量 [kg] | 1.6 |

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

**与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容的机械连接。通过标准IO-Link M12-5插座进行电气连接。

► 技术图纸



- ① 抓手固定位置
- ② 能源供应
- ③ 手指固定位置
- ④ 机械手固定件

