

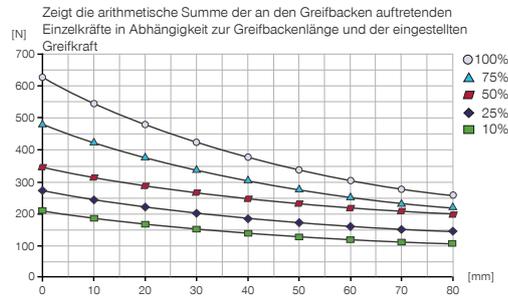
# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER MIT GROSSEM HUB

## HRC-01-102270

### ► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

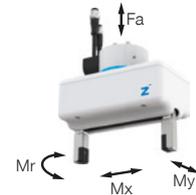


#### ► Greifkraftdiagramm



#### ► Kräfte und Momente

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



Mr [Nm]	25
Mx [Nm]	25
My [Nm]	25
Fa [N]	500

### ► TECHNISCHE DATEN

Bestell-Nr.	HRC-01-102270
Passend für Robotertyp	ISO TK 50 **
MRK Design nach ISO/TS 15066	Ja
MRK-Form	kooperativ
Kabelführung	extern
Sicherheitsfunktion	STO
Antriebsart	elektrisch
Ansteuerung	IO-Link
Integrierte Positionsabfrage	über Prozessdaten
Hub pro Backe [mm]	40
Hub pro Backe, regelbar [mm]	40
Selbsthemmung	mechanisch
Greifkraft min. [N]	120
Nenngreifkraft [N]	620
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]*	>140
Steuerzeit [s]	0,1
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,3
Länge Greifbacken max. [mm]	80
Verfahrgeschwindigkeit Kraftbetrieb max. [mm/s]	50
Verfahrgeschwindigkeit Positionierbetrieb max. [mm/s]	60
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,05
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	7,5
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	3
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,6

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

\*\* Mechanische Anbindung kompatibel zu allen Robotern mit ISO TK 50 mm Flansch. Elektrische Verbindung mittels Standard IO-Link M12-5 Buchse.

## TECHNISCHE ZEICHNUNGEN

