

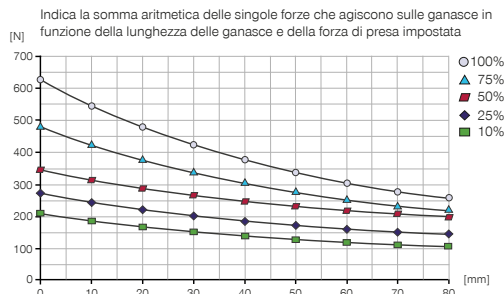
PINZE PARALLELE A DUE GANASCE A CORSA LUNGA

HRC-01-102270

► SPECIFICHE PRODOTTO

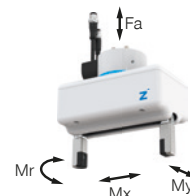


► Diagramma forza di presa



► Forze e momenti

Indica forze statiche e coppie che possono agire in aggiunta alla forza di presa.



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

► DATI TECNICI

| Numero d'ordine | HRC-01-102270 |
|----------------------------------------------------------------|----------------------|
| Adatto per tipo di robot | ISO TK 50 ** |
| Progettazione MRK secondo ISO/TS 15066 | Sì |
| Modulo HRC | cooperativa |
| Gestione dei cavi | esterna |
| Funzione di sicurezza | STO |
| Tipo di Azionamento | elettriche |
| Comando | IO-Link |
| Rilevamento della posizione integrato | con dati di processo |
| Corsa per ganascia [mm] | 40 |
| Corsa per ganascia regolabile [mm] | 40 |
| Autorallentamento | meccanico |
| Forza di presa min. [N] | 120 |
| Forza di presa nominale [N] | 620 |
| Forza di presa secondo la norma ISO/TS 15066 [N]* | >140 |
| Tempo di azionamento [s] | 0.1 |
| Peso proprio della ganascia montata max. [kg] | 0.3 |
| Lunghezza ganascia mass. [mm] | 80 |
| Velocità di traslazione mass. in fase di presa [mm/s] | 50 |
| Velocità di traslazione mass. in fase di posizionamento [mm/s] | 60 |
| Ripetibilità +/- [mm] | 0.05 |
| Temperatura di esercizio [°C] | 5 ... +50 |
| Tensione [V] | 24 |
| Corrente assorbita mass. [A] | 7.5 |
| Percorso minimo per ganascia [mm] | 3 |
| Grado di protezione secondo IEC 60529 | IP40 |
| Peso [kg] | 1.6 |

* Valore conforme ai parametri descritti nella norma ISO/TS 15066 determinato mediante dispositivo di misurazione della forza certificato dalla raccomandazione DGUV

** Collegamento meccanico compatibile con tutti i robot con flangia ISO PCD 50 mm. Collegamento elettrico tramite presa standard IO-Link M12-5.

► DISEGNI TECNICI

