

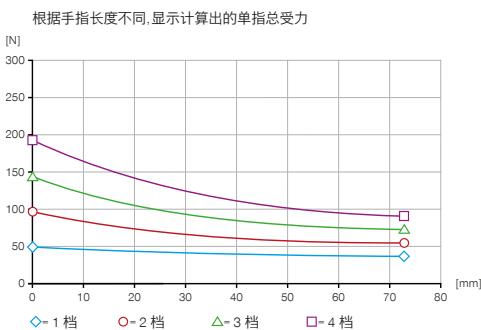
2指平行抓手

HRC-03-116787

▶ 产品规格

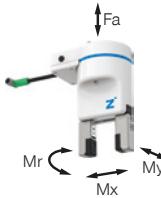


▶ 夹持力图表



▶ 力和力矩

显示除夹持力外可能作用的静力和力矩。



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

▶ 技术数据

定购编号

HRC-03-116787

适用于机器人类型	Fanuc CRX / Dobot CR3A-CR16A
多功能按钮	可任意编程/Freedrive
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
HRC形式	协作
电缆管理	内部
驱动类型	电动
通讯方式	I/O
位置感应	集成
模拟位置检测 0 ~ 10 V	是
开关输出	PNP
单边行程 [mm]	10
自限位	机械
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
操作时间 [s]	0.03
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.1
最大抓手手指长度 [mm]	80
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]	1
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5
授权	CE / UKCA / LABS / REACH / RoHS
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.68

*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

- ① 抓手固定位置
- ② 能源供应
- ③ 手指固定位置
- ④ 夹持力设定
- ⑤ 紧急解锁装置
- ⑥ 手指固定位置
- ⑦ 状态显示

