

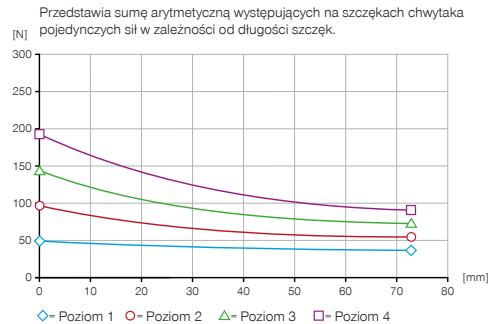
# CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE

## HRC-03-117137

### ► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE



#### ► Wykres sił chwytania



#### ► Siły i momenty

Przedstawia statyczne siły i momenty, które mogą oddziaływać poza siłą chwytania.



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

### ► DANE TECHNICZNE

| Nr katalogowy  | HRC-03-117137  |
|--|----------------|
| Pasuje do typ robota                                   | Rethink Sawyer |
| Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066            | Tak            |
| Formularz HRC  | współpracować  |
| Wyprowadzenie kabla                                    | wewnętrzne     |
| Rodzaj napędu  | elektryczne    |
| Sterowanie   | I/O            |
| Wbudowana funkcja kontroli pozycji                     | cyfrowe        |
| Skok na szczękę [mm]                                   | 10             |
| Hamowanie samoistne                                    | Mechaniczny    |
| Siła chwytająca przy zamykaniu (regulowana) maks. [N]  | 190            |
| Siła chwytająca przy otwieraniu (regulowana) maks. [N] | 190            |
| Siła chwytania zgodnie z normą ISO/TS 15066 [N]*       | <140           |
| Czas zamykania [s]                                     | 0.19           |
| Czas otwierania [s]                                    | 0.19           |
| Czas sterowania [s]                                    | 0.03           |
| Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg]   | 0.1            |
| Maks. długość szczęk chwytających [mm]                 | 80             |
| Dokładność powtarzania +/- [mm]                        | 0.05           |
| Temperatura robocza [°C]                               | 5 ... +50      |
| Napięcie [V]   | 24             |
| Pobór prądu maks. [A]                                  | 1              |
| Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm]      | 0.5            |
| Typ ochrony wg IEC 60529                               | IP40           |
| Masa [kg]  | 0.72           |

\*Wartość obliczona zgodnie z parametrami opisanymi w normie ISO/TS 15066 przy użyciu siłomierza certyfikowanego przez DGUV.

► RYSUNKI TECHNICZNE

- ② Zasilanie w energię
- ③ Mocowanie szczęki chwytającej
- ④ Ustawienie poziomów siły chwytania
- ④8 Odryglowanie awaryjne
- ⑤3 Mocowanie szczęki chwytającej
- ⑤4 Mocowanie robota
- ⑥1 Wskaźnik stanu

