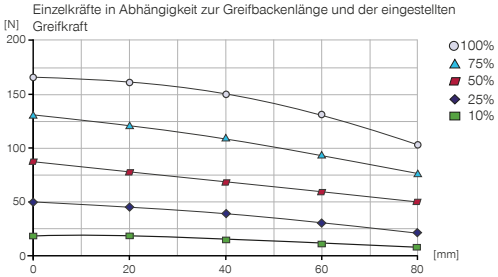
2-BACKEN-PARALLELGREIFER MIT GROSSEM HUB
HRC-02-093390

► PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

► Greifkraftdiagramm

Zeigt die arithmetische Summe der an den Greifbacken auftretenden Einzelkräfte in Abhängigkeit zur Greifbackenlänge und der eingestellten Greifkraft



► Kräfte und Momente

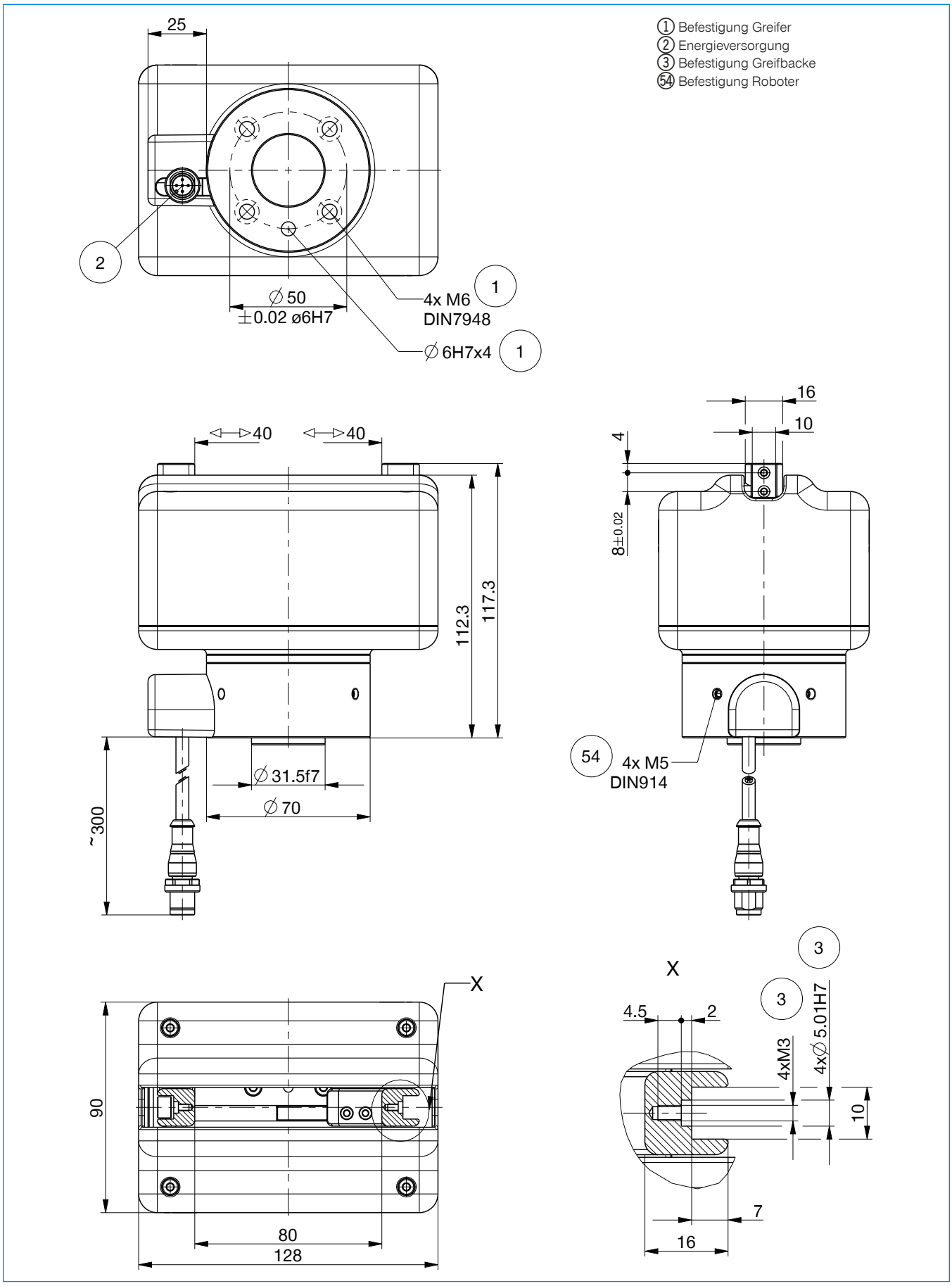
Zeigt statische Kräfte und Momente, die zusätzlich zur Greifkraft wirken können.

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

► TECHNISCHE DATEN

Bestell-Nr.	HRC-02-093390
Passend für Robotertyp	ISO TK 50* *
MRK Design nach ISO/TS 15066	Ja
MRK-Form	kollaborativ
Kabelführung	extern
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]	15
Nenngreifkraft [N]	165
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]*	<140
Steuerzeit [s]	0,125
Eigengewicht montierte Greifbacke max. [kg]	0,3
Länge Greifbacken max. [mm]	80
Verfahrgeschwindigkeit Kraftbetrieb max. [mm/s]	24
Verfahrgeschwindigkeit Positionierbetrieb max. [mm/s]	55
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,05
Betriebstemperatur [°C]	5 ... +50
Spannung [V]	24
Stromaufnahme max. [A]	1,6
Mindestanfahrweg pro Backe [mm]	2
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	1,55

*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