

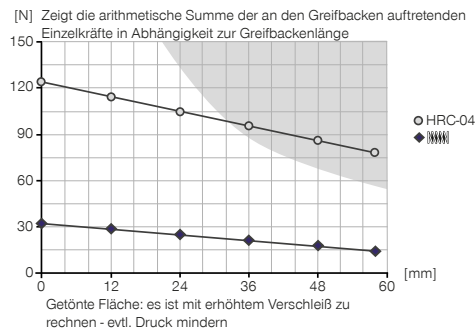
2-BACKEN-PARALLELGREIFER

HRC-04-072810

PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

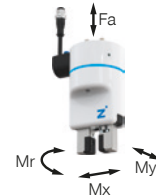


Greifkraftdiagramm



Kräfte und Momente

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



Mr [Nm]	4
Mx [Nm]	14
My [Nm]	5
Fa [N]	330

TECHNISCHE DATEN

Bestell-Nr.	HRC-04-072810
Passend für Robotertyp	ISO TK 50**
MRK Design nach ISO/TS 15066	Ja
MRK-Form	kollaborativ
Kabelführung	extern
Antriebsart	pneumatisch
Ansteuerung	IO-Link
Hub pro Backe [mm]	6
Greifkraftsicherung	Ja
Greifkraft beim Schließen [N]	130
Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]*	<140
Durch Feder abgesicherte Greifkraft min. [N]	40
Schließzeit [s]	0,02
Öffnungszeit [s]	0,04
Wiederholgenauigkeit +/- [mm]	0,025
Ventiltechnik integriert	Ja
Integrierte Positionsabfrage	über Prozessdaten
Stromaufnahme max. [A]	0,10
Spannung [V]	24
Betriebsdruck min. [bar]	4
Betriebsdruck max. [bar]	8
Nennbetriebsdruck [bar]	6
Betriebstemperatur min. [°C]	+5
Betriebstemperatur max. [°C]	+50
Zylindervolumen pro Zyklus [cm³]	5,4
Schutzart nach IEC 60529	IP40
Gewicht [kg]	0,74

*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

