

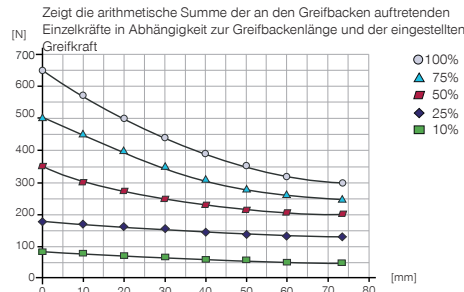
# 2-BACKEN-PARALLELGREIFER MIT GROSSEM HUB

## HRC-01-072824

### PRODUKTSPEZIFIKATIONEN

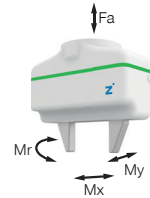


#### Greifkraftdiagramm



#### Kräfte und Momente

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



|         |     |
|---------|-----|
| Mr [Nm] | 35  |
| Mx [Nm] | 35  |
| My [Nm] | 35  |
| Fa [N]  | 500 |

### TECHNISCHE DATEN

#### Technische Daten

| Bestell-Nr.   | HRC-01-072824 |
|---|---------------|
| Passend für Robotertyp                                | UR10          |
| MRK Design nach ISO/TS 15066                          | Ja            |
| MRK-Form  | kooperativ    |
| Integrierte Sicherheitsbacken                         | Nein          |
| Kabelführung  | extern        |
| Sicherheitsfunktion                                   | STO           |
| Antriebsart   | elektrisch    |
| Ansteuerung   | IO-Link       |
| Hub pro Backe [mm]                                    | 60            |
| Hub pro Backe, regelbar [mm]                          | 60            |
| Greifkraftsicherung                                   | Ja            |
| Greifkraft min. [N]                                   | 100           |
| Greifkraft max. [N]                                   | 650           |
| Greifkraft nach ISO/TS 15066 [N]*                     | >140          |
| zulässige Masse pro Greifbacke max. [kg]              | 0,3           |
| Verfahrgeschwindigkeit Kraftbetrieb max. [mm/s]       | 60            |
| Verfahrgeschwindigkeit Positionierbetrieb max. [mm/s] | 60            |
| Wiederholgenauigkeit +/- [mm]                         | 0,05          |
| Betriebstemperatur min. [°C]                          | 5             |
| Betriebstemperatur max. [°C]                          | +50           |
| Schutzart nach IEC 60529                              | IP40          |
| Gewicht [kg]  | 1,6           |

\*Wert nach den in der ISO/TS 15066 beschriebenen Parametern mit zertifiziertem Kraftmessgerät von der DGUV ermittelt

## TECHNISCHE ZEICHNUNGEN

