

# 2指平行抓手

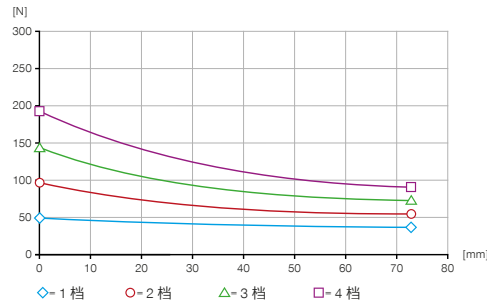
## HRC-03-138553

### 产品规格



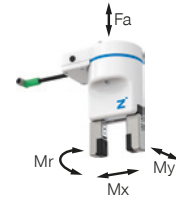
#### 夹持力图表

根据手指长度不同,显示计算出的单指总受力



#### 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

订购编号	HRC-03-138553
适用于机器人类型	ISO TK 50**
MRK 设计符合 ISO/TS 15066 标准	是
HRC形式	协作
电缆管理	外部
驱动类型	电动
通讯方式	IO-Link
可定位	是
通过过程数据进行位置检测	是
单边行程 [mm]	10
自限位	机械
标定夹持力 [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
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.73

\*根据 ISO/TS 15066 描述的参数并利用 DGUV 认证的测力计确定的值

\*\*与所有带ISO PCD 50 mm法兰的机器人兼容的机械连接。通过标准IO-Link M12-5插座进行电气连接。

技术图纸

- ① 抓手固定位置
- ② 能源供应
- ③ 手指固定位置
- ④⑧ 紧急解锁装置
- ⑥① 状态显示

