

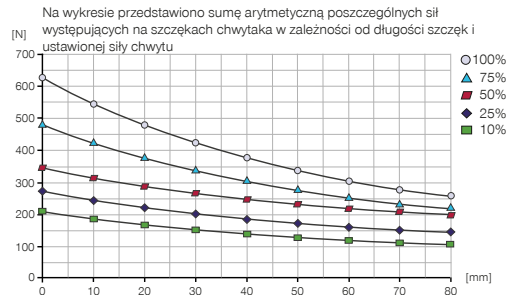
CHWYTAKI DWUSZCZĘKOWE RÓWNOLEGŁE O DUŻYM SKOKU

HRC-01-102976

► SPECYFIKACJE PRODUKTOWE

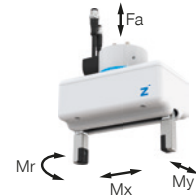


► Wykres sił chwytania



► Siły i momenty

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



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

► DANE TECHNICZNE

| Nr katalogowy | HRC-01-102976 |
|---|------------------------------|
| Pasuje do typ robota | Yaskawa HC10 / HC10 DT** |
| Konstrukcja MRK zgodna z normą ISO/TS 15066 | Tak |
| Formularz HRC | współpracujące |
| Wyprowadzenie kabla | wewnętrzne |
| Funkcja bezpieczeństwa | STO |
| Rodzaj napędu | elektryczne |
| Sterowanie | IO-Link |
| Wbudowana funkcja kontroli pozycji | za pomocą danych procesowych |
| Skok na szczękę [mm] | 40 |
| Skok na szczękę, regulowany [mm] | 40 |
| Hamowanie samoistne | Mechaniczny |
| Min. siła chwytania [N] | 120 |
| Nominalna siła chwytania [N] | 620 |
| Siła chwytania zgodnie z normą ISO/TS 15066 [N]* | >140 |
| Czas sterowania [s] | 0.1 |
| Masa własna zamontowanej szczęki chwytnej maks. [kg] | 0.3 |
| Maks. długość szczęk chwytających [mm] | 80 |
| Prędkość przejazdu w trybie siłowym maks. [mm/s] | 50 |
| prędkość przejazdu w trybie pozycjonującym maks. [mm/s] | 60 |
| Dokładność powtarzania +/- [mm] | 0.05 |
| Temperatura robocza [°C] | 5 ... +50 |
| Napięcie [V] | 24 |
| Pobór prądu maks. [A] | 7.5 |
| Minimalna droga przy uruchamianiu na szczękę [mm] | 3 |
| Typ ochrony wg IEC 60529 | IP40 |
| Masa [kg] | 1.8 |

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

** Wymagane płyty pośredniczące dla HC10: APR000026 + APR000027 / Wymagane płyty pośredniczące dla HC10 DT: APR000027

Więcej informacji można znaleźć w naszej broszurze dotyczącej robota Yaskawa.

► ZALECANE WYPOSAŻENIE DODATKOWE



Płytkę pośredniczącą
APR000026



Płytkę pośredniczącą
APR000027

► RYSUNKI TECHNICZNE

