



Maneje todas sus partes con una pinza programable con una carga útil de hasta 23 kg. Compatible con todos los principales robots industriales. Fáciles paquetes de integración están disponibles para los robots industriales concretos, como Yaskawa y Fanuc.

DISEÑO ROBUSTO: Alta fuerza de agarra. Caja hermética.

FLEXIBLE: Apertura programable. Paralelo, abarcable y agarre interno

CONTROL INTELIGENTE: Detección de agarra. Control de velocidad y fuerza



APLICACIONES

- > Montaje
- > Manejo con Maquinaria



*Pinchar o Escanear para ver
2-FINGER 200 en acción*

DATOS TÉCNICOS

ESPECIFICACIONES MECANICAS

Apertura	0 a 200 mm	0 a 7.9 in
Fuerza	150 a 750 N	34 a 169 lbf
Carga máxima recomendada	22.9 kg	50.5 lbs
Velocidad de cierre	20 a 150 mm/s	0.8 a 5.9 in/s
Reptitudad paralela	0.05 mm	0.002 in
Peso	8.9 Kg	19.6 lbs
Diámetro de objeto	103 a 191 mm	4 a 7.5 in
Temperatura	-10°C a -50°C	14°F a 122°F

ESPECIFICACIONES ELECTRICAS

Dimensiones controlador externo	145mm x 121mm x 39mm	5.72inx 4.77inx1.55in
Tensión de alimentación nominal	24 V	
Máxima tensión de alimentación	5 W	
Pico de corriente (en máxima fuerza de agarre)	175 W	
Mínima tensión	20 A	

Hig-flex cable disponible

CONTROL

Opciones de comunicación de protocolo	EtherNet/IP, TCP/IP, DeviceNet, CANopen, EtherCAT,USB
Parámetros de agarre programables	Posición, fuerza y control
LED Estatus (en garra)	Energía y error
LED Estatus (en controlador)	Energía, comunicación y error
Feedback	Detección de garra, posición y corriente de motor

