

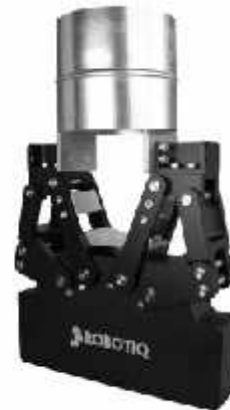


Maneje todas sus partes con una pinza programable con una carga útil de hasta 23 kg. Compatible con todos los principales robots industriales. Fáciles paquetes de integración están disponibles para los robots industriales concretos, como Yaskawa y Fanuc.

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 |

