



Con una apertura de 85 mm y una capacidad de carga de 5 Kg, esta pinza programable puede manejar todas sus partes. Compatible con la gran mayoría de robots industriales. Paquetes fácilmente instalables para Universal Robots, ABB, Yaskawa y Fanuc

FÁCIL INTEGRACIÓN: Compatible con la gran mayoría de robots industriales y colaborativos existentes en el mercado

3 MODOS DE AGARRE: Paralelo, abarcable y agarre interno

PODEROSA INTERFACE DE GRAN ALCANCE: Control de posición, velocidad y fuerza



APLICACIONES

- > Montaje
- > Manejo con Maquinaria
- > Pruebas en Productos dentro de la línea productiva
- > Robótica colaborativa



*Pinchar o Escanear para ver
2-FINGER 85 en acción*

DATOS TÉCNICOS

ESPECIFICACIONES MECANICAS

Apertura	0 a 85 mm	0 a 3.3 in
Fuerza	60 a 200 N	13.5 a 45 lbf
Carga máxima recomendada	5 kg	11 lbs
Velocidad de cierre	20 a 150 mm/s	0.8 a 5.9 in/s
Reptividad paralela	0.05 mm	0.002 in
Peso	850 g	1.9 lbs
Diámetro de objeto	43 a 85 mm	1.7 a 3.3 in
Temperatura	-10°C a -50°C	14°F a 122°F

ESPECIFICACIONES ELECTRICAS

Tensión de Alimentación Nominal	24 VDC ± 10%
Tensión Máxima de Alimentación	28VDC
Minimo consumo de energía	< 1 W
Pico de corriente	1A

CONTROL

Protocolo de comunicación	Modbus RTU (RS-485, Half-duplex)
Opciones de protocolo de comunicación con controller	Ethernet/IP, TCP/IP, DeviceNet, CANopen, EtherCat, Modbus RTU (USB)
Parámetros programables de pinza	Posición, velocidad y fuerza de control
LED Estatus	Energía, comunicación y status
Feedback	Detección de garra, posición y corriente de motor

