

Préhenseur électrique RG6



Le préhenseur RG6 de OnRobot est une solution Plug & Work pour les robots collaboratifs.

Dédiés aux robots collaboratifs, le préhenseur RG6 est rapide à installer et fonctionne sans câble externe, de sorte que tout mouvement du robot peut être effectué sans se soucier du placement du câble.

Le préhenseur collaboratif RG6 atteint les promesses de la robotique collaborative : une programmation simple et une intégration rapide réduisant votre temps de déploiement de 30%.

En savoir plus : Contactez-nous par téléphone au 05 57 93 13 86 ou par email à contact@humarobotics.com.

Avantages produit

- Pas de câbles externes
- Force et course ajustables
- Détection gripper
- Compensation automatique de la profondeur
- Calcul automatique de la charge utile et du TCP
- Préhenseurs personnalisables

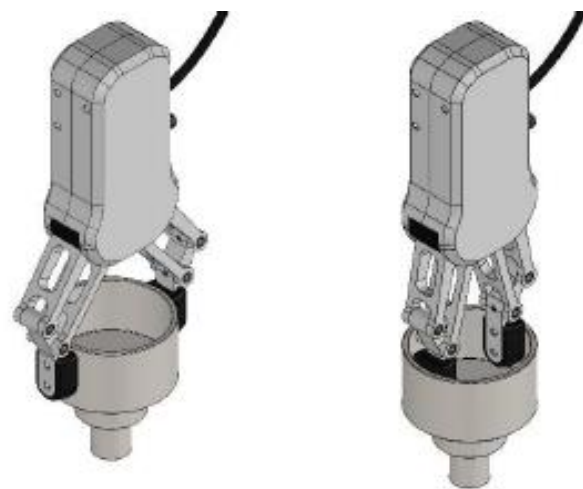
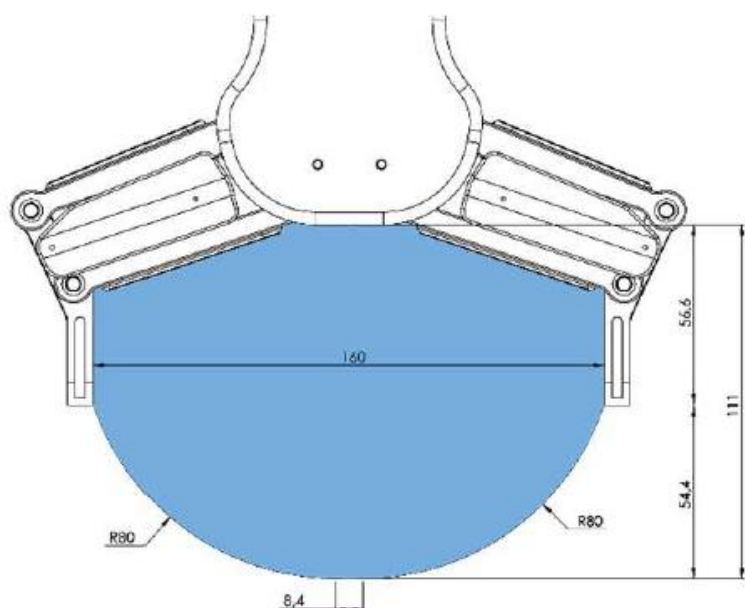
Applications

- Machines Tending
- Pick & Place
- Packaging et palettisation
- Assemblage

Caractéristiques Techniques

Données Techniques	Min	Typique	Max	Units
Course Total (ajustable)	0	-	160	[mm]
Résolution de la position du doigt	-	0.15	-	[mm]
Précision de la répétabilité	-	0.15	0.3	[mm]
Jeu Réversible	0.4	0.7	1	[mm]
Force de préhension (réglable)	25	-	120	[N]
Répétabilité Force	±2	±5	±26	[N]
Tension de fonctionnement	10	24	26	[V DC]
Consommation de puissance	1.9	-	14.4	[W]
Courant Maximum	25	-	600	[mA]
Température ambiante de fonctionnement	5	-	50	[C°]
Température de conservation	0	-	60	[C°]
Poids	-	1	-	[Kg]

Espace de travail



PRISE EXTERIEUR / PRISE INTERIEUR



Plans 2D

