

## Hand-E

### Pince intelligente à fermeture parallèle



#### FACILITÉ D'UTILISATION

- Conçue pour les robots Universal Robots
- Plug&Play
- Logiciel de programmation gratuit

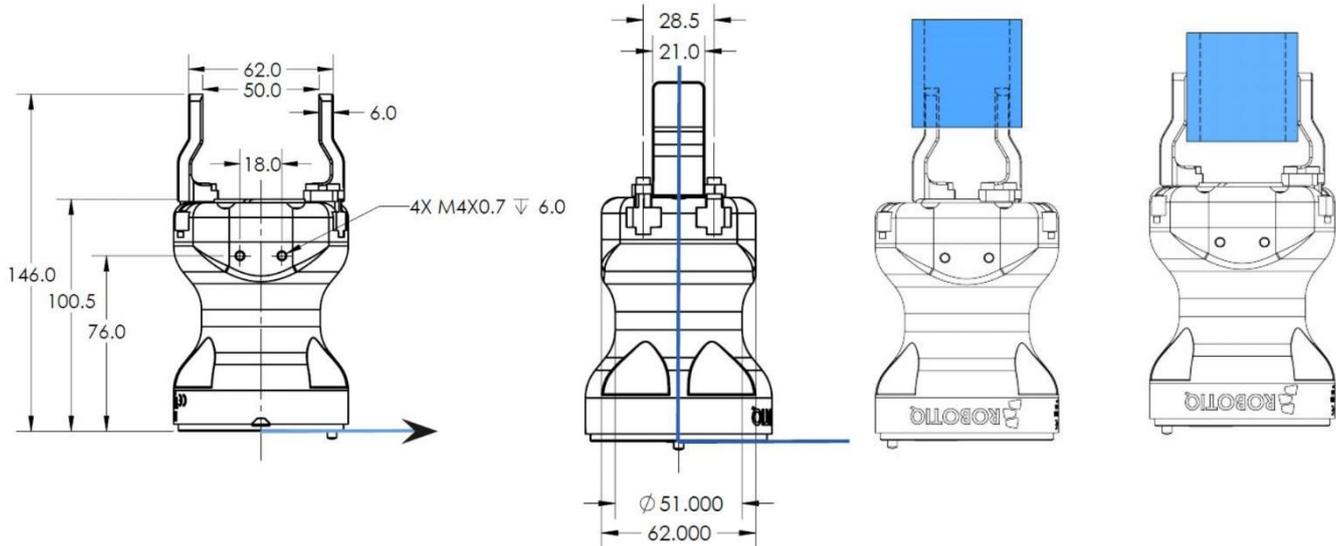
#### ERGONOMIQUE & MODULABLE

- Forme ergonomique pour un meilleur guidage du bras
- Doigts de la pince personnalisables

#### ADAPTÉE AUX BESOINS INDUSTRIELS

- Rapide et robuste
- Précision et durabilité
- Validation de pièces

## DONNÉES TECHNIQUES :



### Caractéristiques mécaniques

Course de la pince	0 à 50 mm
Poids de la pince avec l'accouplement mécanique	1 070 g
Charge maximale recommandée	5 kg
Force de serrage	10 à 135 N
Vitesse d'ouverture et de fermeture	20 à 50 mm/s
Température de fonctionnement	-10 à +50 °C

### Caractéristiques électriques

Tension d'alimentation nominale	24 V DC ± 10%
Puissance minimum consommée	1 W
Pic de courant	1,1 A

### Contrôle

Protocole de communication	Modbus RTU (RS-485, Half-duplex)
Protocole de communication optionnel	Ethernet/IP, Modbus TCP, PROFINET, DeviceNet, CANopen, EtherCAT
Paramètres réglables de la pince	Position, vitesse et effort de la prise
LED d'indications	Sous tension, état de la communication et des défauts
Informations disponibles	Détection de la prise, position de la pince et courant moteur