

3FG15

Préhenseur flexible 3 doigts à grande course



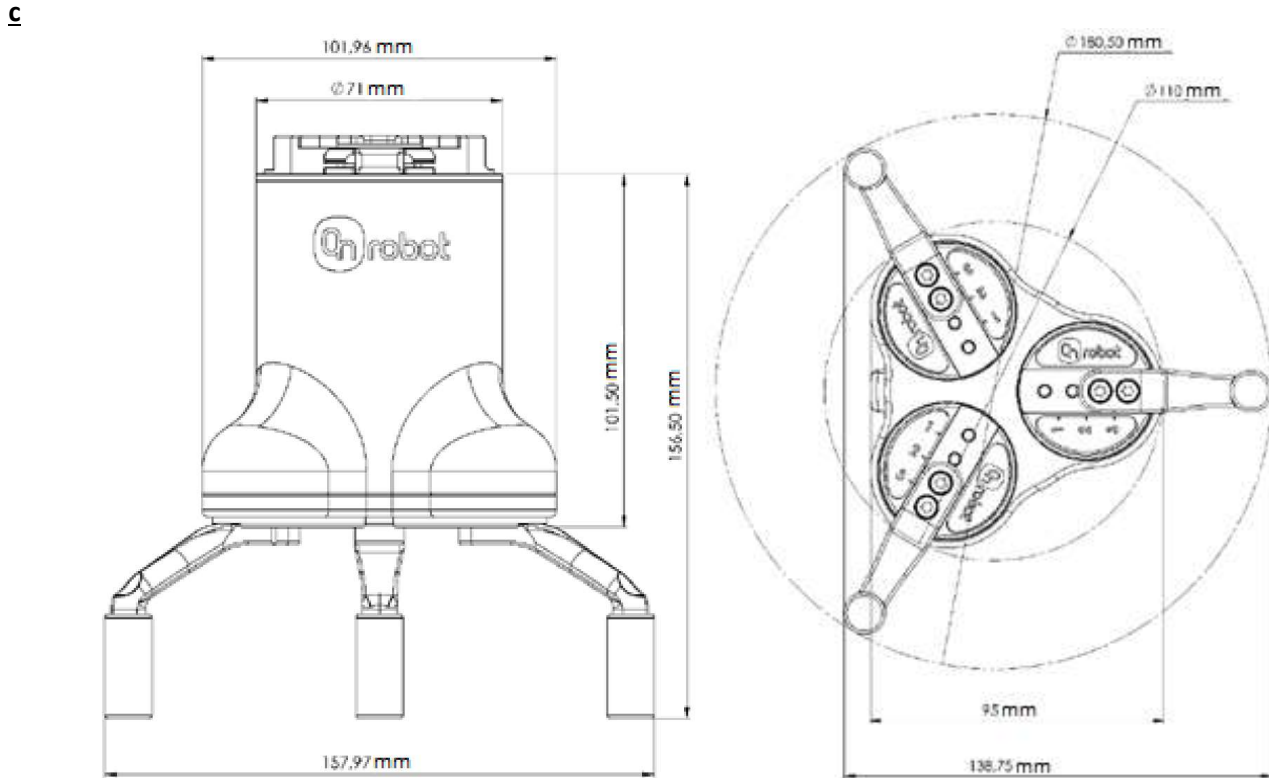
Le préhenseur à grande course 3FG15 d'OnRobot est doté de trois doigts et s'installe simplement puisqu'il est plug & play. Peu encombrant et flexible, sa charge utile peut aller jusqu'à 15 kg. Il est idéal pour la saisie d'objets cylindriques dans les applications d'opération en machine, telles que les tours verticales CNC.

Ses trois points de contact lui permettent de centrer automatiquement les pièces à usiner. Cela facilite son déploiement, son redéploiement et lui confère une préhension stable et solide, ainsi qu'un positionnement précis. La pièce à usiner est maintenue même en cas de perte de puissance.

Les doigts fournis, d'une longueur de 49 mm, peuvent être montés dans trois positions afin d'obtenir différentes forces de préhension.

Le préhenseur 3FG15 est également fourni avec des bouts de doigts en acier, de 10 et 13 mm de diamètre, et des bouts de doigts en silicone, de 13,5 et 16,5 mm de diamètre. Ils sont personnalisables afin d'accroître la flexibilité de la pince 3FG15 dans la préhension d'une large gamme de pièces de tailles et de matériaux variés, y compris le plastique, le métal, le carton et le bois.

DONNÉES TECHNIQUES :



	Minimum	Standard	Maximum	Unités
Ajustement de la force à la charge utile	-	-	10	kg
Ajustement de la forme à la charge utile	-	-	15	kg
Diamètre de préhension externe	4	-	152	mm
Diamètre de préhension interne	35	-	181	mm
Résolution de la position des doigts	-	0,1	-	mm
Précision des répétitions	-	0,1	0,2	mm
Force de préhension	10	-	240	N
Force de préhension réglable	3	-	100	%
Vitesse de préhension (changement de diamètre)	-	-	125	mm
Temps de préhension (y compris l'activation du frein)	-	500	-	ms
Poids		1,1		kg
Dimensions L x l x d		158 x 156 x 180		mm
Classification IP		IP67		