

# PINZAS PARA ROBOTS COLABORATIVOS

3 MODELOS QUE SE ADAPTAN A CUALQUIER APLICACIÓN



## SERIE RLSH

Una pinza compacta que no interfiere con el curso de los movimientos del robot

- Diámetro del pistón: 20(mm)
- Carrera: 18 (mm)
- Fuerza de agarre : 42 (N)
- Peso: 0,8 kg.



## SERIE RHLF

Una pinza con carrera larga y una altura reducida.

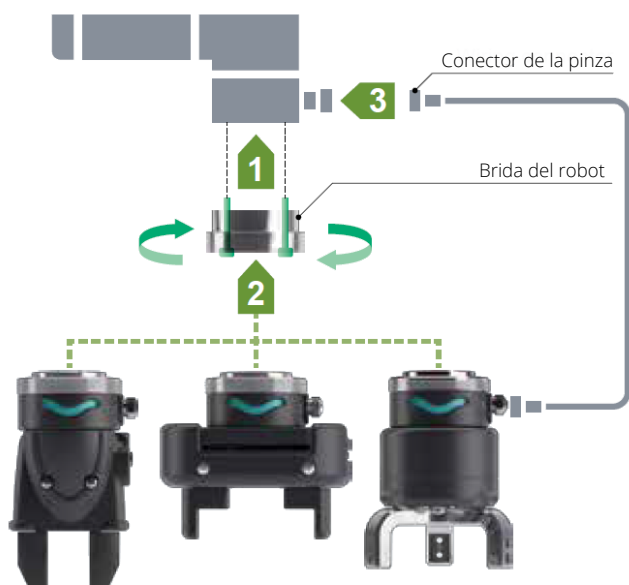
- Diámetro del pistón: 16x2(mm)
- Carrera: 32 (mm)
- Fuerza de agarre : 85 (N)
- Peso: 1,0 kg.



## SERIE RCKL

Una pinza con tres dedos, óptima para piezas de trabajo cilíndricas y/o redondas.

- Diámetro del pistón: 40 (mm)
- Carrera: 10 (mm)
- Fuerza de agarre : 125(N)
- Peso: 1,1 kg.



## Su fácil configuración permite su uso con cualquier robot colaborativo

Se puede montar en el robot en tan sólo 2 minutos

- 1 Monte de la brida específica en el robot
- 2 Gire el anillo de agarre para montar la pinza
- 3 Enchufe el conector de la pinza

¡Montaje completo!

Gracias al desarrollo de una brida común a toda la serie, el cambio puede realizarse simplemente sustituyendo la pinza.

El sencillo diseño de la pinza permite su sustitución sin herramientas: basta con girar el anillo de la pinza con la mano

# Compatibles con la serie CRX de FANUC

CRX - 10iA, CRX - 10iA/L



## Soporte integral para sistemas neumáticos

Disponemos de multitud de componentes neumáticos necesarios para el accionamiento de las pinzas, lo que nos permite construir el sistema ideal para cada cliente (Para más información, no dude en ponerse en contacto con nosotros)

“

**Certificadas para TechMan Robot Inc. y OMRON Corp.**

### VÁLVULAS

- ✓ Válvulas de control direccional
- ✓ Racores
- ✓ Silenciadores
- ✓ Tubería neumática

\*Opcionalmente, los 4 artículos anteriores se pueden pedir como un conjunto.

### OTROS COMPONENTES NEUMÁTICOS

- ✓ Compresor compacto (unidad portátil de suministro de aire)
- ✓ Filtro, regulador.
- ✓ Racores
- ✓ Sensores
- ✓ Dispositivos de apoyo a las comunicaciones, etc.

\*Compra por separado