

Roboter-Set ECBPMi

ROB-SET ECBPMi HANWHA

Art-Nr.: 10.03.01.00585

<https://www.schmalz.com/10.03.01.00585>

Startseite > Vakuumtechnik für die Automation > Vakuum-Komponenten > Vakuum-Erzeuger > Vakuum-Erzeuger End-of-Arm > Handling-Sets
ECBPMi > ROB-SET ECBPMi HANWHA

Komplettes Set zur Anbindung und Integration der CobotPump ECBPMi an Leichtbauroboter



mit: CobotPump mini

für: HANWHA

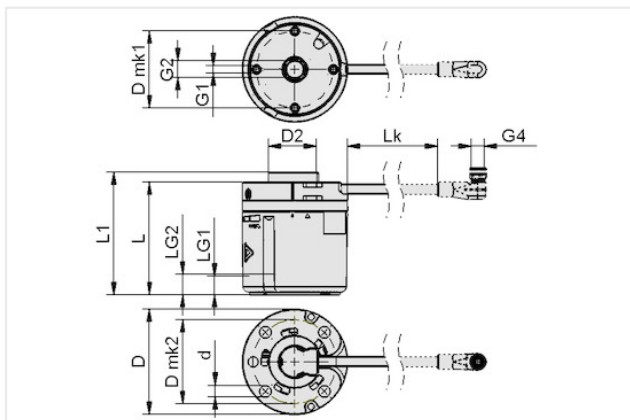
Typ: HCR-3

enthält: Sauggreifer

und: Schrauben

Evakuierungsgrad: 60 %

Konstruktionsdaten



Attribut	Wert
Lk	120,50 mm
D	63 mm
D2	31,50 mm
D mk1	46 mm
D mk2	50 mm
G1	M4-IG
G2	G1/4"-IG
G4	M8-IG
L	67,40 mm
L1	73,40 mm
LG1	6 mm
LG2	11,50 mm

Technische Daten

Attribut	Wert
Saugvermögen (max)	1,60 l/min
Evakuierungsgrad	60 %
Spannung DC	24V - DC
Nennleistung	7,20 W
Nennstrom	0,30 A
Elektrischer Anschluss	Winkel Buchse M8, 8 pol

Schmalz kontaktieren

Schmalz S.r.l. a Socio Unico | Via Ticino 105, 28066 Galliate (NO), Italy | +39 0321 62 15 10 | schmalz@schmalz.it

Roboter-Set ECBPMi

ROB-SET ECBPMi HANWHA

Art-Nr...:10.03.01.00585

<https://www.schmalz.com/10.03.01.00585>

Einsatztemperatur	0 ... 40 °C
Schutzart IP	IP 40
Gewicht	224 g
für	HANWHA
Produktfamilie	ROB-SET-ECBPM

Zubehör



SLG FSGA 2 102x57

Art-Nr...:10.01.10.14043

Länge L: 102 mm

Breite B: 57 mm

Höhe H: 57 mm

Sauggreifertyp: FSGA

Anzahl Saugzellen: 2



SLG FSGA 3 102x102

Art-Nr...:10.01.10.14042

Länge L: 102 mm

Breite B: 102 mm

Höhe H: 57 mm

Sauggreifertyp: FSGA

Anzahl Saugzellen: 3

Roboter-Set ECBPMi

ROB-SET ECBPMi HANWHA

Art-Nr.: 10.03.01.00585

<https://www.schmalz.com/10.03.01.00585>



SLG FSGA 4 102x75.3

Art-Nr.: 10.01.10.14041

Länge L: 102 mm

Breite B: 75,3 mm

Höhe H: 57 mm

Sauggreifertyp: FSGA

Anzahl Saugzellen: 4

Ersatzteile



ECBPMi 24V-DC FK

Art-Nr.: 10.03.01.00500

Spannung DC: 24V - DC

Nennstrom: 0,3 A

Elektrischer Anschluss: Federkontakt

Einsatztemperatur: 0 ... 40 °C

Saugvermögen (max): 1,6 l/min

Nennleistung: 7,2 W



ERS ECBPM

Art-Nr.: 10.03.01.00573

Verwendung Konstruktion: CobotPump mini