

SERIE eRDH

ELEKTRISCHE PARALLELGREIFER

Die vollelektrischen Greifer der Robohand-Serie eRDH von DESTACO bieten modernste Technologie: Sie besitzen 4 programmierbare Sensoren, Geschwindigkeits- und Kraftregelung sowie interne oder externe Greifeinstellungen. Die intuitive Eingabe per Drucktasten vereinfacht das Anpassen der Konfiguration ebenso wie das Einstellen der Sensoren - beides lässt sich in weniger als einer Minute vollständig erledigen.

Die eingebaute Verriegelung der eRDH-Greiferbacken erhält die Greifkraft auch bei Stromausfall. Eine Tastatursperre verhindert ungewollte Eingriffe und das Diagnosesystem meldet Fehler sofort an die SPS.

Der eRDH benötigt nur ein einziges Kabel zur SPS für Steuersignale und Stromversorgung.



PRODUKT-HIGHLIGHTS/OPTIONEN

- Der minimale Stromverbrauch von elektrischen Greifern ist ideal für mobile Plattformen
- Intuitive Einrichtung und Inbetriebnahme
- 4 eingebaute teachbare Sensoren
- Selbsthaltung bei Stromausfall

ROBOHAND™



GREIFER

MERKMALE UND VORTEILE



ELEKTRISCH

- 24V DC Stromversorgung mit äußerst geringem Verbrauch
- Integrierte Diagnose mit LED-Anzeige und diskreter Signalausgabe



FLEXIBEL

- Intuitive Drucktasten ermöglichen eine schnelle und einfache Konfiguration.
- Einstellbar sind Kraft, Geschwindigkeit, Innen- und Außengreifen, programmierbare 4-Punkt-Abfrage
- Praktische Tastensperre und Steuerungsüberbrückung zur Freigabe des Bauteils bei Bedarf



PRÄZISION

- Feinabstimmung der Greiffunktionen für Präzision und Flexibilität
- Außen- und Innengreifen programmierbar



MONTAGE



CNC FERTIGUNG



ELEKTRISCHE
PRODUKTE



WEIßWARENINDUSTRIE

ANWENDUNGEN



LEBENSMITTEL
& VERPACKUNG



INDUSTRIE



AUTOMOBIL-
INDUSTRIE



KONSUMGÜTER

MÄRKTE

SERIE eRDH ELEKTRISCHE PARALLELGREIFER

Die intuitive Tastaturschnittstelle ermöglicht es dem Benutzer, jede Einstellung, einschließlich der Sensor-Teachpunkte, in Sekundenschnelle zu konfigurieren und anzupassen. Zu den erweiterten Funktionen gehören die Tastatursperre, die Fehlerdiagnose, die automatische Wiederholung des Greifvorgangs und die lokale Steuerungsüberbrückung zur Bauteilfreigabe. Alle Anpassungen werden per Tastendruck vorgenommen und durch Drücken der Speichertaste aktiviert. Keine spezielle Software und keine speziellen Werkzeuge notwendig.

Greifmodus und Einrichtbetrieb

Außengreifen Innengreifen



Richtung der Greiferbewegung hier festlegen oder Nutzung im Einrichtbetrieb.

Geschwindigkeit

Langsam Schnell



Ändern der Geschwindigkeit beim Öffnen/Schließen

Greifkraft

Vier Stufen



Eine von vier Greifkräfteeinstellungen mittels der Tasten wählbar.

Speichern und Sperren

Änderung von Konfigurationen speichern oder aktivieren der Tastensperre.

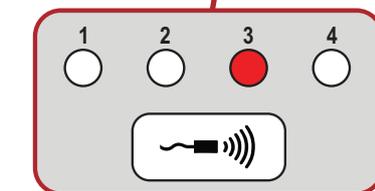


Merkmale:

- Hübe bis zu 16 mm
- Gesamtgreifkraft bis zu 1250N [281 lbf]
- Leistung 24 V DC, 25mA Leerlauf/1,8A Spitze
- Selbsthaltende Greiferbacken
- Fehlererkennung mit Rückmeldung an SPS

Elektrischer Anschluss

M12, 8-polig, A-Code, Stiftsockel



Integrierte Positionsabfrage

Vier programmierbare Greifpositionen.

ROBOHAND™

ÄNDERUNGEN DER ABMESSUNGEN UND TECHNISCHEN INFORMATIONEN BLEIBEN JEDERZEIT VORBEHALTEN.