

PINCES PARALLÈLES SÉRIE CSSP

Pinces de préhension pour
Robots Collaboratifs





Pinces Pneumatiques Série CSSP

Le préhenseur pneumatique de la série CSSP constitue une **solution innovante pour les cobots** utilisés dans les applications de processus industriels telles que les opérations de chargement / déchargement, l'emballage en fin de ligne et l'assemblage.

Sa conception légère et compacte optimise l'espace disponible et la charge utile du cobot, garantissant ainsi **flexibilité, sécurité, facilité d'utilisation** et **efficacité**.



PRINCIPALES CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Force de fermeture
max à 6bar : 94N (NC)

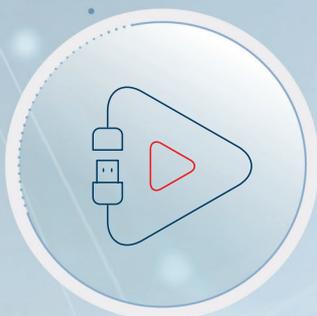
Force d'ouverture
max à 6bar : 107N (NO)

Course à 6mm



Sécurité

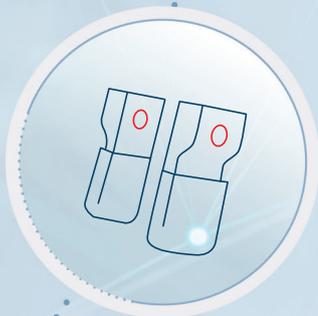
- Conforme à la norme ISO TS 15066.
- Maintient la pièce en position de fermeture ou d'ouverture même en cas de défaillance de la pression.



Plug & Play

- Vannes de commande intégrées.
- Connexion simplifiée :
Une seule entrée pneumatique et une seule alimentation pneumatique.
- Intuitive user interface easily integrates with the cobot control system.

Compatibles avec
les principales
marques de
cobots



Flexibilité

- Doigts de la pince standard ou personnalisés.
- La pince peut être alimentée et contrôlée directement à partir de l'interface du poignet du cobot ou par l'intermédiaire de dispositifs externes tels que le contrôleur du cobot, l'IHM ou l'automate programmable.



Des performances sans compromis

- Robust, compact, and lightweight design.
- Fiabilité dans toutes les applications.
- Répétabilité inférieure à 0,02 mm.