



5-osna stega TeleSense, Tip: 125CONNECT



Podaci za narudžbu

Broj narudžbe	361270 125CONNECT
GTIN	4250364404068
Razred artikla	34H

Opis

Izvedba:

- Optimalno za korištenje na 5-osovinskim centrima za obradu.
- Konstantna sila stezanja pomoću teleskopske osovine, koja iziskuje minimalno održavanje. Kontura smetnji ostaje neizmijenjena.
- Promjena vilice bez alata pomoću brzog zatvarača.
- Serijski s prihvatnim rupama 25H6 M10 za zatezni sustav s nultom točkom kalibar 200.
- Sila stezanja 40 kN kod 50 Nm linearno.
- Maksimalna fleksibilnost: Univerzalna vilica za brzu izmjenu za razne primjene; to smanjuje vrijeme postavljanja i zahtijeva manje napora. Kompatibilno s mobilnim vilicama CentroGripp, T-Rex, NC8 i TITAN 2 putem adaptera čeljusti.
- Sila stezanja se može prepoznati sa svim kompatibilnim čeljustima zahvaljujući integriranoj mjernoj jedinici (vel. 125CONNECT) u vretenu. Domet prijenosa do 20 m. Jednostavna i brza zamjena baterije. Radna temperatura između 10 °C i 40 °C. QR kod za brzi pristup tehničkim informacijama, priboru, rezervnim dijelovima i servisu na nazivnoj pločici.
- Klasično stezanje i Grip stezanje uz inteligentni nadzor sile stezanja.
- Nadzor sile stezanja tijekom stezanja i tijekom strojne obrade integriranim elektroničkim mjernim sustavom. Prikaz izravno na robusnom zaslonu otpornom na prskanje i bežičnom prijenosu na krajnji uređaj (putem Bluetooth veze (BLE)).

Dio isporuke:

Ručna poluga, Torx T10 ključ, kratke upute za uporabu.

Dodatni pribor:

Momentni ključ br. 656050, vel. 120, 6-kutni bit za odvijače br. 643229, vel. 10, nasadne čeljusti br. 361275 – 361285, kontinuirano namjestive stege br. 361289, stezni vijak br. 360025 vel. 25M10 odn. 25M10/138; adapter čeljusti br. 361285, grip lajsna br. 361280, produžetak za vreteno br. 361287. Daljnji pribor na upit.

Tehnički opis

Visina h	187 mm
Maksimalna sila stezanja do	40 kN
Težina	39 kg
maskimalan okretni moment	50 Nm
maksimalni stezni raspon	199 mm
Izvedba	Stezni sistem s nultom točkom
Vrsta proizvoda	Strojna stega