

# rotary gripper module

## EHMD-40-RE-GE

Специф. Номер: 4788875

FESTO



## Информационен лист

Белег	Стойност
Размер	40
Ъгъл на завъртане	Безкраен
Ход за една челюст на хващача	5 mm
регулируем обхват на хода за всяка челюст	0 ... 5 mm
Брой пръсти на хващача	2
Монтажна позиция	по избор
Конструкция	Electric rotary drive Electric gripper
Отчитане на позицията	Rotation: motor encoder Gripping: motor encoder
Функция на хващача	Паралелен
Тип двигател	Стъпков двигател
базиране	Rotation: encoder index Gripping: fixed stop block
Сензор за позиция на ротора	Инкрементален енкодер
Интерфейс за енкодер за позиция при въртене	RS422 TTL AB - канал + нулев индекс
Принцип на измерване на енкодера за позиция при въртене	оптичен
Макс. честота на въртене на задвижваното звено	240 1/min
Продължителност на включване	100 %
Клас на изолационна защита	B
Номинален ток, двигател	0.9 A
Note on nominal motor current	0.5 A for gripper drive
Номинално напрежение DC	24 V
Разрешение	RCM Mark
КС mark	КС-EMV
СЕ- знаци (виж декларация за съответствие)	по EU-EMV-нормала in accordance with EU RoHS directive
UKCA marking (see declaration of conformity)	To UK instructions for EMC
PWIS conformity	VDMA24364 zone III
Температура на складиране	-20 ... 70 °C
Относителна влажност на въздуха	0 - 85 %
Клас на защита	IP20
Температура на околната среда	0 ... 40 °C
Gripping force per gripper jaw	7 ... 35 N
Максимален изходен въртящ момент	0.3 Nm
Макс. момент на челюстите на хващача Mx статичен	0.7 Nm
Макс. момент на челюстите на хващача My статичен	1.5 Nm
Макс. момент на челюстите на хващача Mz статичен	0.7 Nm
Тегло на продукта	681 g
Електрическа връзка 1, вид на свързването	Щекер
Електрическа връзка 1, технология на свързването	Connection pattern F1
Тип на закрепване	с канал тип лястовича опашка
Материал-забележка	RoHS konform
Material cover	PA-усилен
Material housing	Anodised wrought aluminium alloy