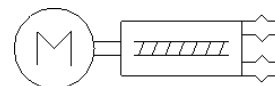
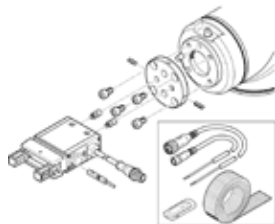


parallel gripper kit for robots EHPS-16-A-RA1

Специф. Номер: 8119111

FESTO



Информационен лист

Белег	Стойност
Размер	16
Ход за една челюст на хващача	10 mm
Макс. точност на обмен	≤ 0.2 mm
Макс. ъглова хлабина на челюстите на хващача α, γ	0.4 deg
Макс. хлабина на челюстите на хващача S_z	0.05 mm
Ротационна симетрия	≤ 0.2 mm
Повтаряемост, хващач	≤ 0.03 mm
Брой пръсти на хващача	2
Drive system	електрически
Функция на хващача	Паралелен
Конструкция	Планетарен редуктор Т-форма Зъбна рейка/зъбно колело Electric gripper
Отговаря на стандарта	IEC 61010-1
Направляваща	Плъзгаща направляваща
Отчитане на позицията	за датчици за положение
Тип двигател	DC сервомотор
Елементи за управление	Latched switch
Индикация за готовност	LED
Макс. тактова честота	1.1 Hz
Мах. Маса за всеки външен хващач	100 g
Мах. консумация на ток	1 A
Номинално работно напрежение DC	24 V
Допустими колебания на напрежението	+/- 10 %
Разрешение	RCM Mark
KC mark	KC-EMV
СЕ- знаци (виж декларация за съответствие)	по EU-EMV-нормала in accordance with EU RoHS directive
Сертификация за взривозащитеност извън ЕС	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
Клас на корозионна устойчивост KBK	1 - Ниска корозия под напрежение
PWIS conformity	VDMA24364-B2-L
Ниво на звуково налягане	≤ 70 dB(A)
Клас на защита	IP40
Температура на околната среда	5 ... 60 °C
Total gripping force	154 N
Инерционен момент	0.81 kgcm ²
Макс. сила на челюстите на хващача F_z статична	200 N
Макс. момент на челюстите на хващача M_x статичен	7 Nm
Макс. момент на челюстите на хващача M_y статичен	4.4 Nm
Макс. момент на челюстите на хващача M_z статичен	7 Nm
Интервал за смазване на направляващите елементи	2 Mio SP
Тегло на продукта	400 g
Електрически извод	5-пинов

Белег	Стойност
	Кабел със щекер M12x1
Тип на закрепване	вътрешна резба и центрираща втулка с проходен отвор и центрираща втулка по избор:
Материал-забележка	RoHS konform
Material housing	Алуминий, елоксиран
Material gripper jaws	високолегирана стомана, неръждаема
Robot connection	Universal robots UR3/5/10 (PolyScope CB 3.6.0 or higher) Universal robots UR3e/5e/10e (PolyScope SW 5.0.0 or higher)
Accessories included	1x adapter plate 1x Velcro® roll 1x position transmitter 1x USB-Stick mit URCap 2x connecting cable