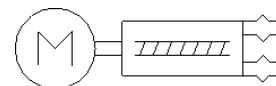


parallel gripper kit for robots EHPS-25-A-RA1

Специф. Номер: 8119113

FESTO



Информационен лист

Белег	Стойност
Размер	25
Ход за една челюст на хващача	16 mm
Макс. точност на обмен	≤ 0.2 mm
Макс. ъглова хлабина на челюстите на хващача α, α_y	0.3 deg
Макс. хлабина на челюстите на хващача S_z	0.04 mm
Ротационна симетрия	≤ 0.2 mm
Повтаряемост, хващач	≤ 0.01 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	0.8 Hz
Мах. Маса за всеки външен хващач	230 g
Мах. консумация на ток	2 A
Номинално работно напрежение DC	24 V
Допустими колебания на напрежението	+/- 10 %
Разрешение	RCM Mark
КС mark	КС-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	312 N
Инерционен момент	5.27 kgcm ²
Макс. сила на челюстите на хващача F_z статична	450 N
Макс. момент на челюстите на хващача M_x статичен	28 Nm
Макс. момент на челюстите на хващача M_y статичен	16 Nm
Макс. момент на челюстите на хващача M_z статичен	28 Nm
Интервал за смазване на направляващите елементи	2 Mio SP
Тегло на продукта	1,000 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