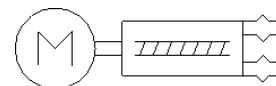


# parallel gripper kit for robots EHPS-20-A-RA1

Daļas numurs: 8119112

FESTO



## Datu lapa

Pazīme	Lielums
Izmērs	20
Gājiens uz katru satvērēja žokli	13 mm
Max. aizvietošanas precizitāte	≤ 0,2 mm
Max. leņķa satvērēja žokļu brīvģājiens ax,ay	0,3 deg
Max. satvērēja žokļu brīvģājiens Sz	0,05 mm
Simetriska rotācija	≤ 0,2 mm
Atkārtēšanas precizitāte, satvērējs	≤ 0,01 mm
Satvērēja pirkstu skaits	2
Drive system	elektrisks
Satvērēja funkcija	Paralēls
Konstrukcijas struktūra	Gliemežpārvads T-formas Zobstienis un zobrats Electric gripper
Atbilst standartam	IEC 61010-1
Vadotne	Slīdbukses vadotne
Pozīcijas detektēšana	Tuvuma devējiem
Motora tips	DC servo motors
Apkalpes elements	Latched switch
Gatavības statusa displejs	LED
Max. cikla frekvence	0,7 Hz
Maks. svars uz katru ārēju satvērēja pirkstu	150 g
Maks. strāvas patēriņš	2 A
Nominālais darbības spriegums DC	24 V
Pieļaujamās sprieguma svārstības	+/- 10 %
Autorizācija	RCM Mark
KC mark	KC-EMV
CE simbols (skat atbilstības sertifikātu)	Saskaņā ar EU-EMV vadlīniju saskaņā ar ES RoHS direktīvu
Eksploziju aizsardzības sertifikācija ārpus ES	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
Korozijas noturības klasifikācija CRC	1 - Zema korozijas ietekme
PWIS conformity	VDMA24364-B2-L
Skaņas spiediena līmenis	≤ 70 dB(A)
Aizsardzības klase	IP40
Apkārtējās vides temperatūra	5 ... 60 °C
Total gripping force	218 N
Masas inerces moments	2,05 kgcm <sup>2</sup>
Max. spēks uz satvērēja žokli Fz statiskais	325 N
Max. griezes moments uz satvērēju Mx statiskais	13 Nm
Max. griezes moments uz satvērēju My statiskais	8 Nm
Max. griezes moments uz satvērēju Mz statiskais	13 Nm
Vadotņu komponentu elļošanas intervāls	2 Mio SP
Produkta svars	630 g
Elektriskais savienojums	5-kontaktu Kabelis ar spraudni

Pazīme	Lielums
	M12x1
Montāžas tips	Iekšējā vītne un centrējošā uzdeva Ar caurejošu urbumu un centrējošo uzdevu Izvēles
Materiālu piezīme	Atbilst RoHS
Korpusa materiāls	Anodizēts alumīnijs
Satvērēja žokļa materiāls	Stiprs tērauda sakausējums, nerūsējošais
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