

Moduł manipulatora HSP-12-AP-WR

Numer części: 533603

FESTO

z napędem wahadłowym i modułem położenia oczekiwania z prawej strony.



Karta danych

| Cecha | Wartość |
|---|--|
| Wielkość | 12 |
| Maks. skok w osi Z, pozycja oczekiwania | 15 mm |
| Skok w osi Y | 52 ... 68 mm |
| Skok w osi Z | 20 ... 30 mm |
| Skok roboczy w osi Z | 15 mm |
| Amortyzacja | CC: Amortyzatory z obu stron Charakterystyka miękkości |
| Pozycja zabudowy | Szyna prowadząca Pionowa |
| Tryb pracy | Dwustronnego działania |
| Konstrukcja | Prowadzenie krzyżowe Moduł wahadłowy Pozycja oczekiwania alternatywnie z lewej strony Dodatnio poprowadzona sekwencja ruchu |
| Sygnalizacja położenia | Przy pomocy czujników |
| Zabezpieczenie przed obrotem/prowadzenie | Prowadzenie krzyżowe |
| Ciśnienie robocze | 4 ... 8 bar |
| Minimalny czas cyklu | 0.6 s |
| Powtarzalność | ±0,01 mm |
| Medium robocze | Sprężone powietrze wg ISO8573-1:2010 [7:-:-] |
| Uwagi odnośnie medium roboczego | Możliwa praca na powietrzu olejnym (po rozpoczęciu olejenia jest ono wymagane przy dalszej pracy) |
| Zgodność z PWIS | VDMA24364-B2-L |
| Temperatura otoczenia | 0 ... 60 °C |
| Maks. moment Mx - dynamiczny | 1.1 Nm |
| Maks. moment Mx, statyczny | 5 Nm |
| Maks. moment My, dynamiczny | 1.1 Nm |
| Maks. moment My, statyczny | 5 Nm |
| Maks. moment Mz, dynamiczny | 1.1 Nm |
| Maks. moment Mz, statyczny | 5 Nm |
| Maksymalne obciążenie użyteczne | 0.5 kg |
| Siła teoretyczna przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) | 40 N |
| Waga produktu | 1 900 g |
| Mocowanie jednostki przedniej | Przy pomocy otworów przelotowych |
| Sposób montażu | Przy pomocy otworów przelotowych Przy pomocy kamieni mocujących |
| Przylącze pneumatyczne, pozycja oczekiwania | M3 |
| Przylącza pneumatyczne | M5 |
| Materiał płyty podstawowej | Stop aluminium |
| Materiał prowadnicy krzyżowej | Stal ulepszana cieplnie |
| Materiał części bocznych | Stop aluminium |