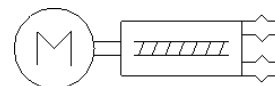


Zespół chwytaka równoległego do robotów EHPS-16-A-RA1

Numer części: 8119111

FESTO



Karta danych

Cecha	Wartość
Wielkość	16
Skok na szczękę chwytaka	10 mm
Maks. dokładność zmienności	≤ 0.2 mm
Maks. luz kątowy na szczęce chwytaka ax, ay	0.4 deg
Maks. luz na szczęce chwytaka Sz	0.05 mm
Symetria osiowa	≤ 0.2 mm
Powtarzalność chwytaka	≤ 0.03 mm
Liczba szczęk chwytaka	2
Rodzaj napędu	Elektryczny
Funkcja chwytaka	Równoległy
Konstrukcja	Przekładnia ślimakowa Kształt-T Zębatka/Zębnik Chwytak elektryczny
Zgodność z normą	IEC 61010-1
Prowadzenie	Prowadzenie na łożyskach ślizgowych
Sygnalizacja położenia	Przy pomocy czujników
Typ silnika	Silnik serwo DC
Elementy obsługowe	Przełącznik z blokadą
Wskaźnik stanu gotowości	LED
Maks. częstotliwość cyklu	1.1 Hz
Maks. masa na zewnętrzną szczękę chwytaka	100 g
Maks. pobór prądu	1 A
Nominalne napięcie robocze DC	24 V
Dopuszczalne wahania napięcia	+/- 10 %
Dopuszczenie	RCM Mark
Znak KC	KC-EMV
Znak CE (patrz deklaracja zgodności)	Wg dyrektywy EU-EMV Zgodnie z dyrektywą EU RoHS
Certyfikacja ochrony przeciwwybuchowej poza Unią Europejską	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
Klasa odporności na korozję CRC	1 – Niska odporność na korozję
Zgodność z PWIS	VDMA24364-B2-L
Poziom ciśnienia akustycznego	≤ 70 dB(A)
Stopień ochrony	IP40
Temperatura otoczenia	5 ... 60 °C
Całkowita siła chwytu	154 N
Masowy moment bezwładności	0.81 kgcm ²
Maks. siła na szczęce chwytaka Fz, statyczna	200 N
Maks. moment na szczęce chwytaka Mx, statyczny	7 Nm
Maks. moment na szczęce chwytaka My, statyczny	4.4 Nm
Maks. moment na szczęce chwytaka Mz, statyczny	7 Nm
Okresy smarowania elementów prowadzących	2 Mio SP
Waga produktu	400 g
Przylącze elektryczne	5-pin Kabel z wtyczką

Cecha	Wartość
	M12x1
Sposób montażu	Gwint wewnętrzny i tulejka centrująca Przy pomocy otworów przelotowych i tulejek centrujących Do wyboru:
Uwaga dotycząca materiałów	Zgodne z RoHS
Materiał obudowy	Anodowane aluminium
Materiał szczęk chwytaka	Stal wysokostopowa, nierdzewna
Połączenie z robotem	Universal Robots UR3/5/10 (ab PolyScope CB 3.6.0) Universal Robots UR3e/5e/10e (ab PolyScope SW 5.0.0)
Dołączony osprzęt	1x płyta adaptera 1x Velcro® roll 1x przetwornik położenia 1x USB-Stick mit URCap 2x kabel przyłączeniowy