摆动抓手
HGWM-08-EO-G7

订货号: 185694

数据表

特性	值
规格	8
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0.5 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0.03 mm
最大开角	17 deg
重复精度，爪手	0.02 mm
爪手夹爪的数量	2
驱动系统	气动
工作模式	单作用 开
爪手功能	角型
爪手力备份	无
结构特点	楔形驱动
位置检测	无
工作压力	2 bar...8 bar
爪手的最大工作频率	4 Hz
6 bar 时的最短打开时间	2.7 ms
6 bar 时的最短关闭时间	1.2 ms
工作介质	压缩空气，符合 ISO 8573-1:2010 [7:-:-]
耐腐蚀等级 CRC	2 - 中等耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质（PWIS）符合性	VDMA24364-B2-L
环境温度	5 °C...60 °C
弹簧返回力矩	0.5 Ncm
总爪手扭矩，关闭，6 bar	22 Ncm
转动惯量	31.5 kgcm²
外部抓手指的转动惯量	250 kgcm²
爪手夹爪上的最大力 Fz，静态	7 N
爪手的最大扭矩 Mx，静态	20 Ncm
抓手最大扭矩 My，静态	20 Ncm
抓手最大扭矩 Mz，静态	20 Ncm
每个外部爪手夹爪的最大质量	400 g
产品重量	14 g
安装方式	通过锁紧螺母

特性	值
气动接口	M3
材料说明	RoHS 合规
端盖材料	POM
外壳材料	高合金不锈钢
爪手夹爪材料	高合金钢