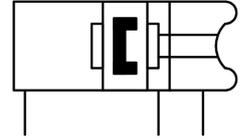


Pinza de forma adaptativa DHEF-20-A-RA1

Número de artículo: 8119114

FESTO



Hoja de datos

Característica	Valor
Tamaño	20
Ejecución de la tapa de sujeción de forma	Estándar
Carrera	66 mm
Diámetro mínimo que se va a sujetar	12 mm
Diámetro máximo que se va a sujetar	38 mm
Tipo de actuador	neumático
Posición de montaje	Cualquiera
Modo de funcionamiento	Doble efecto
Función de sujeción	Adaptativa
Forma constructiva	Tapa de sujeción de forma Movimiento guiado forzado
Guía	Guía básica
Detección de posición	Para sensor de proximidad
Presión de funcionamiento del actuador	1 bar...8 bar
Presión de funcionamiento de la tapa	0.07 bar...0.1 bar
Presión de estallido de la tapa	0.3 bar
Frecuencia de trabajo máxima de la pinza	1 Hz
Tiempo de retroceso	290 ms
Tiempo de avance	270 ms
Medio de funcionamiento	Aire comprimido según ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
Nota sobre el medio de trabajo/mando	Funcionamiento con lubricación imposible
Clase de resistencia a la corrosión CRC	2 - riesgo de corrosión moderado
Conformidad PWIS	VDMA24364-Zona III
Temperatura ambiente	0 °C...60 °C
Momento de inercia de la masa	1.29 kgcm ²
Valor de referencia de la carga útil	1 kg
Peso del producto	475 g
Tipo de fijación	Según ISO 9409
Conexión neumática	M5
Nota sobre el material	Conformidad con la Directiva RoHS
Material de la tapa	VMQ (silicona)
Material del cuerpo	Aluminio, anodizado

Característica	Valor
Conexión de robot	Robots universales UR3/5/10 (a partir de PolyScope CB 3.8.0) Robots universales UR3e/5e/10e (a partir de PolyScope SW 5.0.0)
Suministro	1 rollo de tejido autoadherente 1 electroválvula 1 regulador de presión proporcional 1 memoria USB con URCap 2 sensores de proximidad 3 cables de conexión