Module de manipulation HSP-16-AP-SD-WL Code article: 533610





Fiche technique

Caractéristiques	Valeur
Taille	16
Course Z maximale, position d'attente	25 mm
Course Y	90 mm110 mm
Course Z	35 mm50 mm
Course utile Z	20 mm
Amortissement	Amortisseur des deux côtés Courbe caractéristique plate
Position de montage	Rail de guidage verticale
Mode de fonctionnement	à double effet
Structure de construction	Guidage en croix Module oscillant Position d'attente, à gauche, au choix cycle de travail à guidage forcé
Détection de position	Pour capteur de proximité
Sécurité anti-rotation/guidage	Guidage en croix
Pression de service	4 bar8 bar
Temps de cycle minimal	0.8 s
Répétabilité	±0,01 mm
Fluide de service	Air comprimé selon ISO 8573-1:2010 [7:-:-]
Remarque sur le fluide d'exploitation/commande	Fonctionnement lubrifié possible (requis pour la suite du fonctionnement)
Conformité PWIS	VDMA24364-B2-L
Température ambiante	0 °C60 °C
Couple max. Mx dynamique	2.4 Nm
Couple max. Mx statique	10 Nm
Couple max. My dynamique	2.4 Nm
Couple max. My statique	10 Nm
Couple max. Mz dynamique	2.4 Nm
Couple max. Mz statique	10 Nm
Charge utile max.	1 kg
Force théorique sous 6 bar	50 N
Poids du produit	4600 g

Caractéristiques	Valeur
Fixation d'unité de fin de chaîne cinématique	Avec trou débouchant
Mode de fixation	avec trou débouchant avec écrous pour rainures
Raccordement pneumatique, position d'attente	M5
Raccord pneumatique	M5
Matériau de plaque de base	Alliage d'aluminium corroyé
Matériau du guidage en croix	Acier traité
Matériau parties latérales	Alliage d'aluminium corroyé