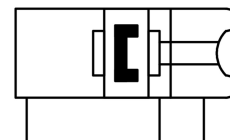
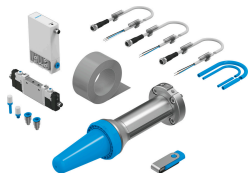


Kit pour robot à pince adaptative DHEF-20-A-RA1

Code article: 8119114

FESTO



Fiche technique

Caractéristiques	Valeur
Taille	20
Modèle de préhenseur à changement de forme	Standard
Course	66 mm
Diamètre min. à saisir	12 mm
Diamètre max. à saisir	38 mm
Mode d'entraînement	pneumatique
Position de montage	Indifférente
Mode de fonctionnement	à double effet
Fonction de la pince	Adaptatif
Structure de construction	Pince adaptative cycle de travail à guidage forcé
Guidage	Guidage de base
Détection de position	Pour capteur de proximité
Pression de service de l'actionneur	1 bar...8 bar
Pression de service du capuchon	0.07 bar...0.1 bar
Pression d'éclatement du capuchon	0.3 bar
Fréquence de travail max. de la pince	1 Hz
Temps de rétractation	290 ms
Temps de sortie	270 ms
Fluide de service	Air comprimé selon ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
Remarque sur le fluide d'exploitation/commande	Fonctionnement lubrifié impossible
Classe de protection anticorrosion CRC	2 - Effets de corrosion moyens
Conformité PWIS	VDMA24364-Zone III
Température ambiante	0 °C...60 °C
Moment d'inertie de masse	1.29 kgcm ²
Valeur indicative de charge utile	1 kg
Poids du produit	475 g
Mode de fixation	Selon ISO 9409
Raccord pneumatique	M5
Note sur le matériau	Conforme à RoHS
Matériau du capuchon	VMQ (silicone)
Matériau du boîtier	Aluminium anodisé

Caractéristiques	Valeur
Connexion de robots	Universal robots UR3/5/10 (à partir de PolyScope CB 3.8.0) Universal robots UR3e/5e/10e (à partir de PolyScope SW 5.0.0)
Fourniture	1x rouleau de bande agrippante 1x électrodistributeur 1x réducteur de pression proportionnelle 1x clé USB avec URCap 2x capteur de proximité 3x câble de liaison