

parallel gripper kit for robots EHPS-16-A-RA1

部品番号: 8119111

FESTO



データシート

特長	値
サイズ	16
グリップフィンガストローク	10 mm
最高停止精度	≤ 0.2 mm
グリップフィンガの最大バックラッシュ角 : ax、ay	0.4 deg
グリップフィンガの最大バックラッシュ : Sz	0.05 mm
対称回転	≤ 0.2 mm
繰返し精度 グリップ	≤ 0.03 mm
グリップ爪数	2
Drive system	電気
グリップ機能	平行
構造	ウォームギアユニット T形 ラックピニオン Electric gripper
適合または準拠規格	IEC 61010-1
ガイド	滑りガイド
位置検出	近接スイッチ用
モータタイプ	DCサーボモータ
操作部品	Latched switch
ディスプレイの状態表示	LED
サイクル周波数	1.1 Hz
外部グリップフィンガ 1 本の最大質量	100 g
最大電流補正	1 A
作動電圧 DC	24 V
許容電圧変動	+/- 10 %
認証	RCM Mark
KC mark	KC-EMV
CEマーク	EU-EMVガイドライン準拠 in accordance with EU RoHS directive
EU外での防爆認証	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
耐酸性クラス : CRC	1 - 腐食ストレス低
PWIS conformity	VDMA24364-B2-L
音圧レベル	≤ 70 dB(A)
保護仕様	IP40
周囲温度	5 ... 60 °C
Total gripping force	154 N
質量慣性モーメント	0.81 kgcm ²
グリップフィンガにおける最大静的負荷 : Fz	200 N
Mx : グリップの静的最大モーメント	7 Nm
My : グリップの静的最大モーメント	4.4 Nm
Mz : グリップの静的最大モーメント	7 Nm
ガイド部の潤滑給油間隔	2 Mio SP
質量	400 g
配線方式	5ピン ケーブル付プラグ

特長	値
取付方法	M12x1 雌ネジとセンタリングスリーブ 通し穴及びセンタリングスリーブ オプション
材質	RoHS対応
Material housing	アルミアルマイト処理
Material gripper jaws	ステンレス
Robot connection	Universal robots UR3/5/10 (PolyScope CB 3.6.0 or higher) Universal robots UR3e/5e/10e (PolyScope SW 5.0.0 or higher)
Accessories included	1x adapter plate 1x Velcro® roll 1x position transmitter 1x USB-Stick mit URCap 2x connecting cable