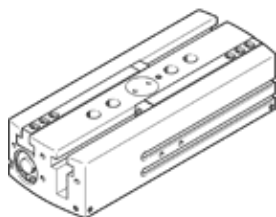


Lygiagretūs griebtuvai HGPL-25-80-A-B

Gaminio numeris: 3361486

FESTO



Tech. Duomenys

Savybės	Reikšmė
Dydis	25
Spaustuvų eiga	80 mm
Maksimalus perštūmimo tikslumas	< 0,2 mm
Maksimalus griebtuvo pirštų kampinis laisvumas ax, ay	< 0,2 deg
Maksimalus griebtuvo pirštų laisvumas Sz	< 0,05 mm
Simetrinis pasukimas	≤ 0,2 mm
Kartojimo tikslumas, griebtuvas	< 0,03 mm
Griebtuvo pirštų skaičius	2
Drive system	pneumatinė
Montavimo pozicija	Bet koks
Darbo režimas	dvipusio veikimo
Griebimo funkcija	lygiagretus
Griebtuvo jėga	Be
Konstrukcija	dvigubas stūmoklis Kreipiamoji Stūmoklio šliaužiklis T- forma Krumpliaštiebis/krumpliaratis
Pozicijos atpažinimas	priartėjimo jutikliams
Total gripping force at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi), opening	412 N
Total gripping force at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi), closing	512 N
Darbinis slėgis	3 ... 8 bar
Maksimalus griebtuvo darbo dažnis	< 1 Hz
Min. opening time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	423 ms
Min. closing time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	418 ms
Maksimaki masė išoriniam griebtuvo pirštui	250 g
Darbinė terpė	Suslėgto oro kokybė pagal ISO8573-1:2010 [7:4:4]
Reikalavimai darbinei ir valdymo terpei	Galima naudoti oro tepimą (pradėjus tepti, tolimesniam darbui oro tepimas būtinas)
Atsparumo korozijai klasė CRC	2 - Moderate corrosion stress
PWIS conformity	VDMA24364-B1/B2-L
Aplinkos temperatūra	5 ... 60 °C
Gripping force per gripper jaw at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi) opening	206 N
Gripping force per gripper jaw at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi) closing	256 N
Masės inercijos momentas	78,7 kgcm ²
Maksimali statinė jėga ant griebtuvo piršto Fz	1.500 N
Maksimalus griebtuvo statinis momentas Mx	100 Nm
Maksimalus griebtuvo statinis momentas My	60 Nm
Maksimalus griebtuvo statinis momentas Mz	70 Nm
Tepimo intervalas kreipiamųjų komponentams	5 Mio SP
Produkto svoris	2.200 g
Montavimo tipas	Vidinis sriegis ir centruojanti įvorė Su kiauryme ir centravimo įvorė
Pneumatinis pajungimas	M5
Informacija	atitinka RoHS
Material housing	Smooth-anodised wrought aluminium alloy
Material gripper jaws	Steel, hardened