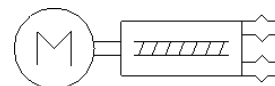


# parallel gripper kit for robots EHPS-16-A-RA1

Gaminio numeris: 8119111

FESTO



## Tech. Duomenys

Savybės	Reikšmė
Dydis	16
Spaustuvų eiga	10 mm
Maksimalus perstūmimo tikslumas	$\leq 0,2$ mm
Maksimalus griebtuvo pirštų kampinis laisvumas ax, ay	0,4 deg
Maksimalus griebtuvo pirštų laisvumas Sz	0,05 mm
Simetrinis pasukimas	$\leq 0,2$ mm
Kartojimo tikslumas, griebtuvus	$\leq 0,03$ mm
Griebtuvo pirštų skaičius	2
Drive system	elektrinis
Griebimo funkcija	lygiagretus
Konstrukcija	Sliekinė pavara T- forma Krumpliaštiebis/krumpliaratis Electric gripper
Atitinka standartus	IEC 61010-1
Kreipiančioji	Slydimo kreipiamoji
Pozicijos atpažinimas	priartėjimo jutikliams
Variklio tipas	DC servo variklis
Valdymo elementai	Latched switch
Parodyti kada pasiroošęs	LED
Maksimalus ciklo dažnis	1,1 Hz
Maksimali masė išoriniam griebtuvo pirštui	100 g
Maksimalus srovės sunaudojimas	1 A
Nominali darbinė nuolatinė įtampa	24 V
Leistini įtampos svyravimai	+/- 10 %
Leidimas	RCM Mark
KC mark	KC-EMV
CE ženklas (žr. deklaraciją)	atitinka EU-EMV reikalvimus in accordance with EU RoHS directive
Ex- apsaugos reikalavimai ne ES šalims	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
Atsparumo korozijai klasė CRC	1 - Low corrosion stress
PWIS conformity	VDMA24364-B2-L
Garso slėgio lygis	$\leq 70$ dB(A)
Apsaugos klasė	IP40
Aplinkos temperatūra	5 ... 60 °C
Total gripping force	154 N
Masės inercijos momentas	0,81 kgcm <sup>2</sup>
Maksimali statinė jėga ant griebtuvo piršto Fz	200 N
Maksimalus griebtuvo statinis momentas Mx	7 Nm
Maksimalus griebtuvo statinis momentas My	4,4 Nm
Maksimalus griebtuvo statinis momentas Mz	7 Nm
Tepimo intervalas kreipiamųjų komponentams	2 Mio SP
Produkto svoris	400 g
Elektrinis pajungimas	5-poliai Jungtis su kabeliu

Savybės	Reikšmė
	M12x1
Montavimo tipas	Vidinis sriegis ir centruojanti įvorė Su kiauryme ir centravimo įvore Pasirenkamas
Informacija	atitinka RoHS
Material housing	Anodised aluminium
Material gripper jaws	aukštai legiruotas plienas, nerūdijantis
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