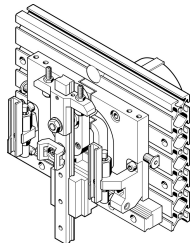


Moduł manipulatora HSP-16-AP-WR

Numer produktu: 533611

FESTO



Karta danych

Cechy	Wartość
Wielkość	16
Maksymalny skok Z modułu pozycji oczekiwania	25 mm
Skok Y	90 mm...110 mm
Skok Z	35 mm...50 mm
Z - Skok roboczy	20 mm
Amortyzacja	Amortyzatory w obu położeniach końcowych mięka krzywa charakterystyki
Pozycja montażu	Szyna prowadząca pionowo
Sposób działania	dwustronnego działania
Konstrukcja	Prowadzenie krzyżowe Moduł wahadłowy Pozycja oczekiwania do wyboru, lewa strona wymuszony przebieg ruchu
Sygnalizacja położenia	do wyłącznika zbliżeniowego
Zabezpieczenie przed obrotem / prowadzenie	Prowadzenie krzyżowe
Ciśnienie robocze	4 bar...8 bar
Minimalny czas cyklu	0,8 s
Powtarzalność	±0,01 mm
Medium robocze	Sprężone powietrze wg ISO 8573-1:2010 [7:-:-]
Uwaga dotycząca medium roboczego/sterującego	Możliwa praca z powietrzem olejnym (po rozpoczęciu olejenia trzeba je kontynuować)
Zgodność z LABS	VDMA24364-B2-L
Temperatura otoczenia	0 °C...60 °C
Maks. moment M_x , dynamiczny	2,4 Nm
Maks. moment M_x , statyczny	10 Nm
Maks. moment dynamiczny M_y	2,4 Nm
Maks. moment M_y , statyczny	10 Nm
Maks. moment dynamiczny M_z	2,4 Nm
Maks. moment statyczny M_z	10 Nm
Maks. efektywne obciążenie	1 kg
Siła teoretyczna przy ciśnieniu 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	50 N
Waga produktu	3300 g

Cechy	Wartość
Mocowanie jednostki czołowej	Przy pomocy otworów przelotowych
Typ mocowania	Przy pomocy otworów przelotowych za pomocą kamieni mocujących
Przyłącze pneumatyczne modułu pozycji oczekiwania	M5
Przyłącze pneumatyczne	M5
Materiał płyty podstawowej	Stop aluminium do przeróbki plastycznej
Materiał prowadzenia krzyżowego	Stal odpuszczona
Materiał części bocznej	Stop aluminium do przeróbki plastycznej