

Kit gripper paralel pentru robot EHPS-16-A-RA1

Numar piesa: 8119111

FESTO



Fisa de date

| Caracteristica | Valoare |
|--|---|
| Dimensiune | 16 |
| Cursa per bac de gripper | 10 mm |
| Exactitate de schimb max. | 0.2 mm |
| Joc unghiular max. al bacului de prindere ax, ay | 0.4 deg |
| Distanța max. dintre bacurile de prindere Sz | 0.05 mm |
| Simetrie rotatională | 0.2 mm |
| Precizie de repetare gripper | 0.03 mm |
| Numar de bacuri de gripper | 2 |
| Tip de actionare | electric |
| Functie gripper | Paralelă |
| Structura constructivă | Angrenaj cu surub In forma de T Cremaliera / pinion gripper electric |
| Conform cu standardul | IEC 61010-1 |
| Ghidaj | Ghidaj de alunecare |
| Detectarea pozitiei | pentru senzor de proximitate |
| Tipul de motor | Servomotor CC |
| Elemente de comanda | Comutator cu inlichetare |
| Afisaj gata de functionare | LED |
| Frecventa max. de impulsuri | 1.1 Hz |
| Masa max. per bac de gripper extern | 100 g |
| Consum max. de curent | 1 A |
| Tensiune nominala de functionare CC | 24 V |
| Fluctuatii de tensiune admise | +/- 10 % |
| Autorizare | RCM Mark |
| Semnul KC | KC-EMV |
| Marca CE (consultati Declaratia de conformitate) | conform Directivei UE privind CEM conform directivei RoHS a UE |
| Protectie Ex certificata in afara UE | EPL Db (GB) EPL Gb (GB) |
| Protectie la explozie | Zona 1 (UKEX) Zona 21 (UKEX) |

| Caracteristica | Valoare |
|--|--|
| Clasa de rezistentă la coroziune KBK | 1 - stres redus la coroziune |
| Conformitatea LABS | VDMA24364-B2-L |
| Nivel de presiune acustică | 70 000007 |
| Tip de protecție | IP40 |
| Temperatura ambiantă | 5 °C...60 °C |
| Forța totală de prindere | 154 N |
| Momentul de inerție al masei | 0.81 000018 |
| Forța max. la bacul de prindere Fz static | 200 N |
| Moment max. la bacul de prindere Mx static | 7 Nm |
| Moment max. la bacul de prindere My static | 4.4 Nm |
| Moment max. la bacul de prindere Mz static | 7 Nm |
| Interval de lubrifiere ulterioară, elemente de ghidare | 2 scycle |
| Greutate produs | 400 g |
| Conector electric | 5 pini Cablul cu stecher M12x1 |
| Tipul de montare | optional: cu filet interior și buca de centrare cu orificiu de trecere și buca de centrare |
| Nota privind materialele | Conform RoHS |
| Material carcasa | Aluminiu, anodizat |
| Material bacuri de gripper | otel inoxidabil aliaj înalt |
| Conexiune robot | Universal Robots UR3/5/10 (de la PolyScope CB 3.6.0) Universal Robots UR3e/5e/10e (din PolyScope SW 5.0.0) |
| Pachet de livrare | 1x placă adaptare 1x rolă Velcro 1x transmitator de poziție 1x stick USB cu URcap 2x cablu de legătură |