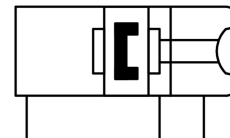
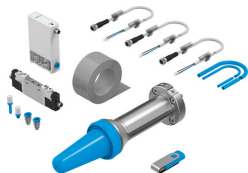


Kit gripper adaptabil pentru robot DHEF-20-A-RA1

Numar piesa: 8119114

FESTO



Fisa de date

| Caracteristica | Valoare |
|---|---|
| Dimensiune | 20 |
| Executie capac de prindere forma | Standard |
| Cursa | 66 mm |
| Diametrul min. de prindere | 12 mm |
| Diametru max. de prindere | 38 mm |
| Tip de actionare | pneumatic |
| Pozitie de instalare | orice |
| Mod de functionare | cu dubla actiune |
| Funcție gripper | Adaptiv |
| Structura constructiva | Forma capac secventa de miscare in forta |
| Ghidaj | Ghid de baza |
| Detectarea pozitiei | pentru senzor de proximitate |
| Presiune de operare a mecanismului de actionare | 1 bar...8 bar |
| Presiune de lucru capac | 0.07 bar...0.1 bar |
| Presiune de spargere capac | 0.3 bar |
| Frecventa de lucru max. dispozitiv de prindere | 1 Hz |
| Timp de rulare | 290 ms |
| Timp de iesire | 270 ms |
| Mediu de operare | Aer comprimat conform ISO 8573-1:2010 [7:4:4] |
| Nota referitoare la mediul de lucru/comanda | Functionarea cu ulei nu este posibila |
| Clasa de rezistenta la coroziune KBK | 2 - Solicitare moderata din cauza coroziunii |
| Conformitatea LABS | VDMA24364 zona III |
| Temperatura ambianta | 0 °C...60 °C |
| Momentul de inertie al masei | 1.29 000018 |
| Sarcina utila a orientarii | 1 kg |
| Greutate produs | 475 g |
| Tipul de montare | conform ISO 9409 |
| Conexiune pneumatica | M5 |
| Nota privind materialele | Conform RoHS |
| Material capac | VMQ (silicon) |
| Material carcasa | Aluminiu, anodizat |

| Caracteristica | Valoare |
|-----------------------|---|
| Conexiune robot | Universal Robots UR3/5/10 (de la PolyScope CB 3.8.0) Universal Robots UR3e/5e/10e (din PolyScope SW 5.0.0) |
| Pachet de livrare | 1x rola Velcro 1x ventil electromagnetic 1x regulator proportional 1x stick USB cu URCap 2x senzor de proximitate 3x cablu de legatura |