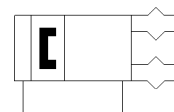


# Захват параллельный HGPP-16-A

№ изделия: 187870

FESTO

прецизионный, для распознавания положения посредством датчика Холла или индуктивных датчиков.



## Таблица данных

Характеристика	Значение
Размер	16
Ход каждой губки захвата	5 mm
Макс. точность повторения	0,1 mm
Точность повторения, захват	≤ 0,02 mm
Кол-во губок захватов	2
Drive system	пневматический
Режим работы	двустороннего действия
Функция захвата	Параллельный
Гарантированное усилие захвата	Без
Тип конструкции	Рейка и шестерня
Определение позиции	Для датчиков Холла. Для индуктивных датчиков.
Total gripping force at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi), opening	204 N
Total gripping force at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi), closing	204 N
Рабочее давление	2 ... 8 bar
Макс. частота работы захвата	4 Hz
Min. opening time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	40 ms
Min. closing time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	53 ms
Макс. вес на внешний палец захвата	150 g
Рабочая среда	Сжатый воздух в соответствии с ISO8573-1:2010 [7:4:4]
Примечание по рабочей среде	Возможна работа со смазкой (впоследствии требуется постоянная смазка)
Классификация сопротивления коррозии CRC	2 - Средняя стойкость к коррозии
PWIS conformity	VDMA24364-B2-L
Температура окружающей среды	5 ... 60 °C
Gripping force per gripper jaw at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi) opening	102 N
Gripping force per gripper jaw at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi) closing	102 N
Макс. усилие на губку захвата Fz, статическое	130 N
Макс. момент на захвате Mx, статич.	7 Nm
Макс. момент на захвате My, статич.	7 Nm
Макс. момент на захвате Mz, статич.	7 Nm
Вес продукта	315 g
Тип крепления	с внутренней резьбой
Пневматическое присоединение	M5
Замечания по материалу	Соответствует директиве по ограничению использования опасных веществ (RoHS)
Материал закрывающей крышки	POM
Материал корпуса	Алюминиевый сплав с глубоким анодированием
Материал губок захвата	Wrought aluminium alloy, nickel-plated