

Поворотно-захватный блок HGDS-PP-12-YSRT-A

№ изделия: 534279

FESTO

С гидравлическим демпфированием

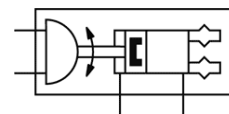
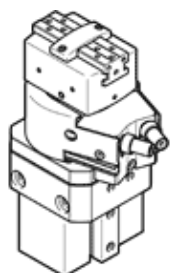


Таблица данных

Характеристика	Значение
Макс. усилие на губку захвата Fz, статическое	20 N
Режим работы	двустороннего действия
Общее усилие при 6 бар, закрытие	52 N
Общее усилие при 6 бар, раскрытие	58 N
Точная настройка поворотного привода	-2,5 deg
Макс. угловой люфт захвата ax, ay	0 deg
Макс. люфт губок захвата Sz	0 mm
Мин. время закрытия при 6 бар	30 ms
Мин. время открытия при 6 бар	20 ms
Макс. момент на захвате Mz, статич.	1,5 Nm
Макс. момент на захвате Mx, статич.	1,5 Nm
Note on operating and pilot medium	Lubricated operation possible (subsequently required for further operation)
Ход каждой губки захвата	2,5 mm
Макс. частота переключения при 6 бар	1,5 Hz
Момент при давлении 6 бар	0,85 Nm
Вес продукта	465 g
Рабочее давление	3 ... 8 bar
Угол поворота	210 deg
Диапазон настройки угла поворота	0 ... 210 deg
Кол-во губок захватов	2
Температура окружающей среды	5 ... 60 °C
Макс. момент на захвате My, статич.	1,5 Nm
Усилие захвата каждой губки при 6 бар, смыкание	26 N
Усилие захвата каждой губки при 6 бар, открытие	29 N
Функция захвата	Параллельный
Классификация сопротивления коррозии CRC	2
Информация о материале, вал привода	Сталь
Положение при сборке	Любое
Определение позиции, поворотный привод	с датчиком приближения
Определение позиции, захват	с датчиком приближения
Информация о материале, крышки	Алюминий
Информация о материале, корпус	Алюминиевый сплав
Замечания по материалу	Содержит PWIS вещества
Тип крепления	Внутренняя резьба и центрирующая втулка
Демпфирование поворотного цилиндра	СС: амортизаторы с обеих сторон
Информация о материале, губки захвата	Алюминиевый сплав
Информация о материале, уплотнения шланга	NBR
Информация о материале, крышки	POM
Размер	12
Тип крепления	Со сквозным отверстием и центрирующей втулкой
Рабочая среда	Сжатый воздух в соответствии с ISO8573-1:2010 [7:4:4]
Тип крепления	С пазом типа "ласточкин хвост" Опция
Структура проекта	Поворотный привод
Пневматическое присоединение	M5
Структура проекта	С параллельным захватом и его приводом