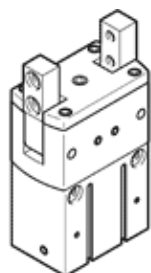


# Захват радиальный HGRT-20-A

№ изделия: 563906

FESTO



## Таблица данных

Характеристика	Значение
Размер	20
Макс. точность повторения	$\leq 0,2$ mm
Макс. угловой люфт захвата $\alpha_x, \alpha_y$	$\leq 0,1$ deg
Макс. угол раскрытия	180 deg
Симметрично относительно оси	$\leq 0,2$ mm
Точность повторения, захват	$\leq 0,02$ mm
Кол-во губок захватов	2
Положение при сборке	Любое
Режим работы	двустороннего действия
Функция захвата	радиальный
Тип конструкции	последовательность перемещения по направляющей
Определение позиции	Для герконов Для индуктивных датчиков.
Рабочее давление	3 ... 8 bar
Макс. частота работы захвата	$\leq 3$ Hz
Min. opening time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	280 ms
Min. closing time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	308 ms
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	1 - Низкая стойкость к коррозии
PWIS conformity	VDMA24364-B1/B2-L
Температура окружающей среды	5 ... 60 °C
Total gripping torque at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi) opening	588 Ncm
Total gripping torque at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi) closing	516 Ncm
Массовый момент инерции	0,74 kgcm <sup>2</sup>
Макс. усилие на губку захвата $F_z$ , статическое	100 N
Макс. момент на захвате $M_y$ , статич.	6,2 Nm
Макс. момент на захвате $M_z$ , статич.	0,5 Nm
Интервалы между смазкой направляющих	10 Mio SP
Вес продукта	290 g
Тип крепления	Внутренняя резьба и центрирующая втулка
Пневматическое присоединение	M5
Замечания по материалу	Соответствует директиве по ограничению использования опасных веществ (RoHS)
Материал корпуса	Smooth-anodised wrought aluminium alloy
Материал губок захвата	Steel, hardened