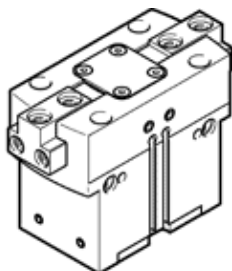


Paralelna hvataljka HGPT-50-A-B-F-G2

Broj artikla: 560227

FESTO

robusno, sa osiguranjem sile prihvatanja kod zatvaranja ...-G2.



Tehnički podaci

Svojstvo	Vrednost
Veličina	50
Hod po prihvatnoj čeljusti	6 mm
Maks. tačnost zamene	≤ 0,2 mm
Maks. ugaoni zazor prihvatnih čeljusti ax, ay	≤ 0,1 deg
Maks. zazor prihvatnih čeljusti Sz	≤ 0,02 mm
Simetrija rotacije	≤ 0,2 mm
Tačnost ponavljanja, hvataljka	≤ 0,05 mm
Broj prstiju hvataljke	2
Drive system	Pneumatski
Položaj ugradnje	proizvoljno
Način funkcionisanja	dvosmerno
Funkcija hvataljke	Paralelno
Osiguranje prihvatne sile	kod zatvaranja
Konstruktivna struktura	Kosa ravan prisilno vođen proces kretanja za beskontaktni prekidač
Prepoznavanje pozicije	
Pogonski pritisak	4 ... 8 bar
Pogonski pritisak zaptivnog vazduha	0 ... 0,5 bar
Maks. radna frekvencija hvataljke	≤ 2 Hz
Min. opening time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	137 ms
Min. closing time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	80 ms
Maks. masa po eksternom prihvatnom prstu	640 g
Pogonski medijum	Kompresovani vazduh prema ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
Napomena o mediju pogona i upravljanja	Nauljeni pogon je moguć (u daljnjem pogonu potreban)
Klasa korozione otpornosti KBK	2 - Moderate corrosion stress
PWIS conformity	VDMA24364-B1/B2-L
Mehanička zaštita	IP40
Temperatura okoline	5 ... 60 °C
Moment inercije	29,423 kgcm ²
Maks. sila na prihvatnoj čeljusti Fz, statička	3.200 N
Maks. moment na prihvatnoj čeljusti Mx statički	120 Nm
Maks. moment na prihvatnoj čeljusti My statički	120 Nm
Maks. moment na prihvatnoj čeljusti Mz statički	100 Nm
Interval podmazivanja elemenata vođenja	5 Mio SP
Težina proizvoda	1.832 g
Vrsta pričvršćenja	Unutrašnji navoj i rukav za centriranje sa prolaznim otvorom i centriranjem sa prolaznim otvorom i drvenim čepom sa unutrašnjim navojem i drvenim čepom po izboru:
Pneumatski priključak, zaptivni vazduh	M5
Pneumatski priključak	G1/8
Materijal - napomena	RoHS komfornost
Material cover cap	visokolegirani čelik, nerđajući
Material housing	Anodised aluminium
Material gripper jaws	Steel, hardened