平行抓手 HGPD-20-A-G2

订货号: 1132941

数据表

特性	值
规格	20
每个爪手夹爪的行程	4 mm
最大替换精度	0.2 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0.1 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0.02 mm
旋转对称	0.2 mm
重复精度，爪手	0.04 mm
爪手夹爪的数量	2
驱动系统	气动
安装位置	可选
工作模式	双作用
爪手功能	平行
爪手力备份	在关闭时
结构特点	楔形驱动 强制先导工作运动顺序
位置检测	通过接近开关
工作压力	4 bar...8 bar
封锁空气的工作压力	0 bar...0.5 bar
爪手的最大工作频率	3 Hz
6 bar 时的最短打开时间	35 ms
6 bar 时的最短关闭时间	18 ms
每个外部爪手夹爪的最大质量	57 g
工作介质	压缩空气，符合 ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
工作和先导介质说明	可用润滑介质工作（之后须一直润滑介质工作）
耐腐蚀等级 CRC	2 - 中等耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质（PWIS）符合性	VDMA24364-B2-L
适用于锂离子电池生产	不使用铜含量超过 5% 的金属。例外情况：印刷电路板、电缆、电插头连接器和线圈
防护等级	IP65
环境温度	5 °C...60 °C
转动惯量	0.52 kgcm²
爪手的最大扭矩 Mx，静态	12 Nm

特性	值
抓手最大扭矩 My，静态	7 Nm
抓手最大扭矩 Mz，静态	6 Nm
导向部件的润滑间隔	5000000 MioCyc
产品重量	182 g
安装方式	要么： 通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套 通过通孔和定位销 通过内螺纹和定位销
气接口，被堵的空气	M3
气动接口	M5
材料说明	RoHS 合规
端盖材料	高合金不锈钢
外壳材料	阳极氧化铝
爪手夹爪材料	加硬钢