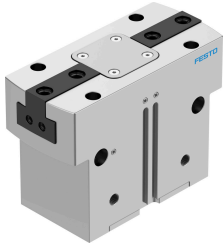


# 平行抓手 HGPT-63-A-B-F-G2

订货号: 560233

FESTO



## 数据表

特性	值
规格	63
每个爪手夹爪的行程	8 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	0.05 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	2 Hz
6 bar 时的最短打开时间	308 ms
6 bar 时的最短关闭时间	154 ms
每个外部爪手夹爪的最大质量	1260 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-B1/B2-L
防护等级	IP40
环境温度	5 °C...60 °C
转动惯量	93.034 kgcm <sup>2</sup>
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	5000 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	160 Nm
抓手最大扭矩 My, 静态	180 Nm

特性	值
抓手最大扭矩 Mz, 静态	140 Nm
导向部件的润滑间隔	5 MioCyc
产品重量	3562 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	M5
气动接口	G1/8
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
抓手夹爪材料	加硬钢