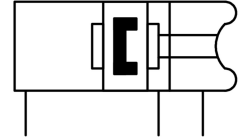
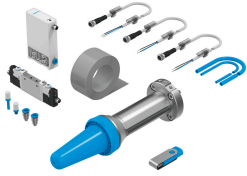


形状自适应抓手 DHEF-20-A-RA1

订货号: 8119114

FESTO



数据表

特性	值
规格	20
伸缩帽派生型	标准
行程	66 mm
抓取的最小直径	12 mm
要抓取的最大直径	38 mm
驱动系统	气动
安装位置	可选
工作模式	双作用
抓手功能	适配
结构特点	逆变帽 强制先导工作运动顺序
导轨	基本指南
位置检测	通过接近开关
球阀驱动单元的工作压力	1 bar...8 bar
伸缩帽的工作压力	0.07 bar...0.1 bar
伸缩帽的破裂压力	0.3 bar
爪手的最大工作频率	1 Hz
返回行程时间	290 ms
前进时间	270 ms
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	不可用润滑介质工作
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 区域 III
环境温度	0 °C...60 °C
转动惯量	1.29 kgcm ²
有效负载参考值	1 kg
产品重量	475 g
安装方式	符合 ISO 9409 标准
气动接口	M5
材料说明	RoHS 合规
盖子材料	VMQ (硅)
外壳材料	阳极氧化铝

特性	值
机器人接口	优傲机器人 UR3/5/10 (PolyScope CB 3.8.0 或更高) 优傲机器人 UR3e/5e/10e (PolyScope SW 5.0.0 或更高)
供货范围	1x Velcro® 卷 1x 电磁阀 1x 比例压力调节阀 1x USB记忆棒，带 URCap 2x 接近开关 3x 连接电缆