



## 数据表

| 特性                | 值   |
|-------------------|---|
| 规格                | 25  |
| 最大替换精度            | 0.2 mm  |
| 最大开角              | 30 deg  |
| 旋转对称              | 0.2 mm  |
| 重复精度,爪手           | 0.1 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              | 单作用<br>开  |
| 爪手功能              | 角型  |
| 爪手力备份             | 在打开时  |
| 结构特点              | 侧面连接方向<br>强制先导工作运动顺序                                |
| 位置检测              | 通过接近开关  |
| 工作压力              | 0.15 MPa0.8 MPa<br>1.5 bar8 bar<br>21.75 psi116 psi |
| 爪手的最大工作频率         | 2 Hz  |
| 6 bar 时的最短打开时间    | 51 ms   |
| 6 bar 时的最短关闭时间    | 15 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         | 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         | 0 - 无耐腐蚀能力  |
| 油漆湿润缺陷物质(PWIS)符合性 | VDMA24364-B2-L                                      |
| 环境温度              | -10 °C60 °C   |
| 总爪手扭矩,关闭,6 bar    | 233.9 Ncm   |
| 转动惯量              | 1.087 kgcm <sup>2</sup>                             |
| 爪手夹爪上的最大力 Fz,静态   | 140 N   |
| 爪手的最大扭矩 Mx,静态     | 2.2 Nm  |
| 抓手最大扭矩 My,静态      | 2.2 Nm  |
| 抓手最大扭矩 Mz,静态      | 2.2 Nm  |

| 特性     | 值  |
|--------|--|
| 产品重量   | 363.5 g  |
| 安装方式   | 要么:<br>通过通孔直接安装<br>通过螺纹直接安装<br>通过通孔和定位销<br>通过内螺纹和定位销 |
| 气动接口   | M5   |
| 材料说明   | RoHS 合规  |
| 端盖材料   | 阳极氧化精制铝合金  |
| 外壳材料   | 阳极氧化精制铝合金  |
| 爪手夹爪材料 | 高合金钢   |