

# parallel gripper kit for robots EHPS-16-A-RA1

料號: 8119111

FESTO



## 技術參數

特性	值
尺寸	16
每個夾爪夾指的行程	10 mm
最大復位精度	$\leq 0.2$ mm
擺動夾爪夾指在ax, ay軸向上的最大反衝	0.4 deg
夾爪夾指在Sz方向上的最大反衝	0.05 mm
旋轉對稱	$\leq 0.2$ mm
夾爪的重複精度	$\leq 0.03$ mm
夾爪指的數量	2
Drive system	電動
夾爪功能	平行
設計結構	螺紋齒輪單元 T-形 齒輪齒條機構 Electric gripper
符合標準	IEC 61010-1
導向	普通軸承導向
位置檢測	用於近接感測器
馬達類型	DC 伺服馬達
控制元件	Latched switch
預備狀態顯示	LED
最大循環頻率	1.1 Hz
每個外部夾爪夾指的最大範圍	100 g
最大電流消耗	1 A
額定工作電壓 DC	24 V
容許的電壓波動	+/- 10 %
授權	RCM Mark
KC mark	KC-EMV
CE 符號 (參見符合的標準)	根據 EU-EMV 指導原則 in accordance with EU RoHS directive
EU以外的防爆保護認證	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
耐腐蝕等級 CRC	1 - Low corrosion stress
PWIS conformity	VDMA24364-B2-L
聲壓等級	$\leq 70$ dB(A)
防護等級	IP40
環境溫度	5 ... 60 °C
Total gripping force	154 N
質量慣性力矩	0.81 kgcm <sup>2</sup>
夾爪夾指靜態時Fz的最大作用力	200 N
夾爪夾指靜態時Mx最大扭矩	7 Nm
夾爪夾指靜態時My最大扭矩	4.4 Nm
夾爪夾指靜態時Mz最大扭矩	7 Nm
導向元件的潤滑間隔	2 Mio SP
產品重量	400 g
電氣連接	5-pin 具插頭電纜

特性	值
安裝類型	M12x1 內螺紋和定位軸套 具通孔和對心軸套 選配
材料備註	符合 RoHS
Material housing	Anodised aluminium
Material gripper jaws	高合金鋼，耐腐蝕
Robot connection	Universal robots UR3/5/10 (PolyScope CB 3.6.0 or higher) Universal robots UR3e/5e/10e (PolyScope SW 5.0.0 or higher)
Accessories included	1x adapter plate 1x Velcro® roll 1x position transmitter 1x USB-Stick mit URCap 2x connecting cable