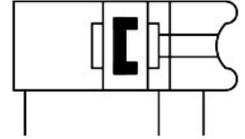


Kit de robot-pinza de forma adaptativa DHEF-20-A-RA50

Número de artículo: 8210811

FESTO



Hoja de datos

Característica	Valor
Tamaño	20
Ejecución de la tapa de sujeción de forma	Estándar
Carrera	66 mm...66 mm
Diámetro mínimo que se va a sujetar	12 mm
Diámetro máximo que se va a sujetar	38 mm
Posición de montaje	Cualquiera
Modo de funcionamiento	Doble efecto
Función de sujeción	Adaptativa
Forma constructiva	Tapa de sujeción de forma Movimiento guiado forzado
Guía	Guía básica
Detección de posición	Para sensor de proximidad
Tolerancia de recepción	±4 mm
Tolerancia de colocación	± 2 mm
Presión de funcionamiento del actuador	0.1 MPa...0.1 MPa 1 bar...1 bar 14.5 psi...14.5 psi
Presión de funcionamiento de la tapa	0.007 MPa...0.007 MPa 0.07 bar...0.07 bar 1.015 psi...1.015 psi
Presión de estallido de la tapa	0.03 MPa 0.3 bar 4.35 psi
Caudal recomendado para regulador de presión	10 l/min...10 l/min
Frecuencia de trabajo máxima de la pinza	1 Hz...1 Hz
Tiempo de retroceso	290 ms...290 ms
Tiempo de avance	270 ms...270 ms
Velocidad máx. sin objeto de agarre	290 mm/s...290 mm/s
Velocidad máxima en el agarre	120 mm/s
Fuerza teórica con 6 bar, avance	158 N...158 N
Fuerza teórica con 6 bar, retorno	189 N...189 N
Carga transversal dinámica con saliente máx.	2.3 N...2.3 N
Fuerza de contacto sobre el objeto de agarre	20 N...20 N

Característica	Valor
Fuerza de sujeción en paralelo al eje de la pinza	26 N...26 N
Fuerza de sujeción estática en paralelo al eje de la pinza	45 N...45 N
Energía de impacto en las posiciones finales	0.1 J...0.1 J
Medio de funcionamiento	Aire comprimido según ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
Nota sobre el medio de trabajo/mando	Funcionamiento con lubricación imposible
Clase de resistencia a la corrosión CRC	2 - riesgo de corrosión moderado
Conformidad PWIS	VDMA24364-Zona III
Temperatura ambiente	0 °C...0 °C
Momento de inercia de la masa	1.29 kgcm ² ...1.29 kgcm ²
Valor de referencia de la carga útil	1 kg
Peso del producto	475 g...475 g
Masa móvil	60 g...60 g
Nota sobre la masa en movimiento	Sin tapa de de sujeción de forma
Tipo de fijación	Según ISO 9409
Conexión neumática	M5
Nota sobre el material	Conformidad con la Directiva RoHS
Material de la tapa	VMQ (silicona)
Material del cuerpo	Aluminio, anodizado
Material de la cubierta de bloqueo	PA
Suministro	1 rollo de tejido autoadherente 1 electroválvula 1 regulador de presión proporcional 2 sensores de proximidad 3 cables de conexión
Tipo de actuador	neumático