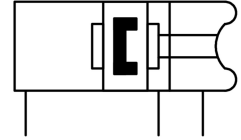
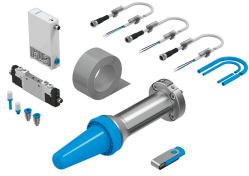


ชุดจับยึดรูปทรงปรับได้สำหรับหุ่นยนต์ DHEF-20-A-RA1

หมายเลขชิ้นส่วน: 8119114

FESTO



แผ่นข้อมูล

| ลักษณะเฉพาะ | มูลค่า |
|--|--|
| ขนาด | 20 |
| Inverting cap version | คารีมตัน |
| ฮับ | 66 mm |
| นาทึ. เส้นผ่านศูนย์กลางจับ | 12 mm |
| เส้นผ่านศูนย์กลางสูงสุดที่จับได้ | 38 mm |
| ประเภทไดรฟ์ | นิวเมติก |
| ตำแหน่งการติดตั้ง | ตามต้องการ |
| ฟังก์ชัน | การแสดงคู่ |
| ฟังก์ชันกริปเปอร์ | ปรับตัวได้ |
| โครงสร้างเชิงสร้างสรรค์ | หมวกทรง ลำดับการเคลื่อนไหวที่ถูกบังคับ |
| แนะนำ | ท้าวพื้นฐาน |
| การตรวจจับตำแหน่ง | สำหรับสวิตซ์ความใกล้ชิด |
| ไดรฟ์แรงดันใช้งาน | 1 bar...8 bar |
| ฝาปิดแรงดันใช้งาน | 0.07 bar...0.1 bar |
| ฝาแรงดันระเบิด | 0.3 bar |
| แมกซ์ กริปเปอร์ความเร็วในการทำงาน | 1 Hz |
| เวลาริงเซา | 290 ms |
| เวลาออก | 270 ms |
| สื่อปฏิบัติการ | ระบบอัดอากาศตามมาตรฐาน ISO 8573-1:2010 [7:4:4] |
| หมายเหตุเกี่ยวกับสื่อปฏิบัติการ/ควบคุม | ไม่สามารถทาน้ำมันได้ |
| ระดับความต้านทานการกัดกร่อน KBK | 2 - การสัมผัสกับการกัดกร่อนในระดับปานกลาง |
| การปฏิบัติตามข้อกำหนดของห้องปฏิบัติการ | VDMA24364 โซน III |
| อุณหภูมิโดยรอบ | 0 °C...60 °C |
| โมเมนต์ความเฉื่อย | 1.29 kgcm ² |
| คู่มือมูลค่า payload | 1 kg |
| น้ำหนักผลิตภัณฑ | 475 g |
| ประเภทของรัด | ตามมาตรฐาน ISO 9409 |
| พอร์ทลม | M5 |
| วัสดุหมายเหตุ | เป็นไปตามข้อกำหนด RoHS |
| ฝาปิดวัสดุ | VMQ (ซิลิโคน) |
| วัสดุที่อยู่อาศัย | อลูมิเนียมอนิโคซ |

| ลักษณะเฉพาะ | มูลค่า |
|----------------------|--|
| การเชื่อมต่อหุ่นยนต์ | Universal Robots UR3/5/10 (จาก PolyScope CB 3.8.0) Universal Robots UR3e/5e/10e (จาก PolyScope SW 5.0.0) |
| ข้อกำหนดการจัดส่ง | เวลโคร 1 ม้วน 1x โซลินอยด์วาล์ว 1x วาล์วควบคุมความดันตามสัดส่วน แท่ง USB 1x พร้อม URcap พรีอิกซ์มิเตอร์สวิตช์ 2 ตัว สายเชื่อมต่อ 3x |