

# Поворотно-захватний модуль ENMD-40-RE-GE

Номер деталі: 4788875

FESTO



## Технічні дані

Особливості	Значення
Розмір	40
Кут повороту	нескінченний
Хід на губку захвату	5 mm
регульований діапазон ходу кожної щелепи захвату	0 mm...5 mm
Кількість захватних губок	2
Положення монтажу	Будь-який
Конструкція	електричний поворотний привід електричний захват
Визначення положення	Поворот: енкодер двигуна Захоплення: енкодер двигуна
Функція захвату	Паралельний
Тип двигуна	Кроковий двигун
Посилання	Обертання: індекс енкодера Утримання: блок фіксованої зупинки
Давач положення ротора	Інкrementний енкодер
Інтерфейс давача положення ротора	RS422 TTL AB канали + нульовий індекс
Принцип вимірювання давачем положення ротора	оптичний
Максимальна вихідна швидкість	240 rpm
Робочий цикл	100%
Клас захисту ізоляції	V
Номинальний струм, двигун	0,9 A
Зверніть увагу на номінальний струм двигуна	0,5 A для приводу захвату
Номинальна напруга постійного струму	24 V
Дозвіл	Знак RCM
Знак КС	КС-EMV
Знак CE (див. декларацію про відповідність)	Згідно директиви EU EMC Згідно директиви EC RoHS
Знак UKCA (див. Декларацію відповідності)	Згідно з інструкціями Великобританії щодо EMC
Відповідність LABS	VDMA 24364 Зона III
Температура зберігання	-20 °C...70 °C
Відносна вологість	0 - 85 %
Ступінь захисту	IP20

<b>Особливості</b>	<b>Значення</b>
Температура навколишнього середовища	0 °C...40 °C
Діапазон сили захоплення на одну губку захвату	7 N...35 N
Максимальний вихідний крутний момент	0.3 Nm
Максимальний момент на губках захоплення Mx статичний	0.7 Nm
Максимальний статичний момент на губці захвату My	1.5 Nm
Максимальний статичний момент на губках захвату Mz	0.7 Nm
Вага продукту	681 g
Електричне підключення 1, тип підключення	Роз'єм
Електропідключення 1, технологія підключення	Схема підключення F1
Тип кріплення	з пазом «ластівчин хвіст».
Інформація про матеріали	Відповідно до RoHS
Матеріал покриття	РА-посилений
Матеріал корпусу	Анодований алюмінієвий сплав