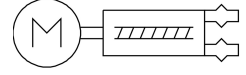


# 平行抓手 HEPP-28-30-EP

订货号: 8146670

FESTO



## 数据表

| 特性            | 值   |
|---------------|---|
| 规格            | 28  |
| 总行程           | 30 mm   |
| 每个爪手夹爪的行程     | 15 mm   |
| 最大爪手夹爪间隙 Sz   | 0.35 mm   |
| 重复精度, 爪手      | 0.02 mm   |
| 爪手夹爪的数量       | 2   |
| 驱动系统          | 电驱  |
| 安装位置          | 可选  |
| 控制器工作模式       | 通过现场总线进行的插补模式   |
| 爪手功能          | 平行  |
| 结构特点          | 齿形带<br>电爪<br>带滚珠丝杠  |
| 导轨            | 滚轮轴承导轨  |
| 位置检测          | 电机编码器   |
| 配置支持          | EDS 文件  |
| 派生型           | 不使用以铜、锌或镍为主要成分的金属。例外情况：钢铁所含的镍、化学镀镍的表面、印刷电路板、电缆、电插头连接器和线圈。 |
| 准备就绪状态指示      | LED   |
| 每个抓手手指的定位速度   | 40 mm/s   |
| 每个抓手手指的定位加速度  | 1 m/s <sup>2</sup>  |
| 每个抓手手指的抓取速度   | 3 mm/s  |
| MAC 地址的数量     | 4   |
| 最大电流消耗        | 3000 mA   |
| 最大电流消耗, 负载    | 2 A   |
| 最大电流消耗, 逻辑    | 1 A   |
| 标称工作电压 DC     | 24 V  |
| 逻辑电源 DC 的标称电压 | 24 V  |
| 标称电压, 直流负载电压  | 24 V  |
| 标称电机电流        | 0.9 A   |
| 允许的负载电源范围     | ± 10 %  |
| 允许的逻辑电压范围     | ± 10 %  |

| 特性                    | 值  |
|-----------------------|--|
| KC 标记                 | KC-EMV   |
| CE 认证 ( 见合格声明 )       | 符合欧盟电磁兼容性指令<br>符合欧盟 RoHS 指令                              |
| CE 标记 ( 见合格声明 )       | 符合英国 EMC 指令<br>符合英国 RoHS 指令                              |
| 耐冲击性                  | 冲击测试, 严重性等级 2, 符合 FN 942017-5 和 EN 60068-2-27            |
| 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 区域 III   |
| 适用于锂离子电池生产            | 不使用铜、锌或镍含量超过 1% 的金属。例外情况: 钢中的镍、化学镀镍表面、印刷电路板、电缆、电插头连接器和线圈 |
| 洁净室等级                 | 6 级, 符合 ISO 14644-1                                      |
| 抗振性                   | 运输应用测试, 严重性等级 2, 符合 FN 942017-4 和 EN 60068-2-6           |
| 相对空气湿度                | 0 - 95%<br>无冷凝   |
| 声压级                   | 60 dB(A)   |
| 防护等级                  | IP40   |
| 环境温度                  | 0 °C...50 °C   |
| 总抓取扭矩                 | 320 N  |
| 每个爪手夹爪的抓取力            | 160 N  |
| 转动惯量                  | 30 kgcm <sup>2</sup>                                     |
| 爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态      | 680 N  |
| 爪手的最大扭矩 Mx, 静态        | 6.5 Nm   |
| 抓手最大扭矩 My, 静态         | 14.5 Nm  |
| 抓手最大扭矩 Mz, 静态         | 6.5 Nm   |
| 标称扭矩                  | 0.115 Nm   |
| 导向部件的润滑间隔             | 1 MioCyc   |
| 产品重量                  | 1400 g   |
| 通信配置                  | 驱动器型材  |
| 现场总线, 接口类型            | 插座   |
| 现场总线, 连接系统            | M12x1, D 编码, 符合 EN 61076-2-101 标准                        |
| 现场总线, 接口样式            | 4  |
| 现场总线, 协议              | EtherNet/IP  |
| 电气接口                  | 2x M12   |
| 现场总线连接                | EtherNet/IP  |
| 安装方式                  | 通过内螺纹和定位套  |
| 材料说明                  | RoHS 合规  |
| 外壳材料                  | 阳极氧化铝  |
| 爪手夹爪材料                | 钢  |