

机器人套件—平行抓手

EHPS-16-A-RA50

订货号: 8210808

FESTO



数据表

特性	值
规格	16
每个爪手夹爪的行程	10 mm...10 mm
最大替换精度	0.2 mm...0.2 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0.4 deg...0.4 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0.05 mm...0.05 mm
旋转对称	0.2 mm...0.2 mm
重复精度, 爪手	0.03 mm...0.03 mm
爪手夹爪的数量	2
驱动系统	电驱
安装位置	可选
爪手功能	平行
结构特点	蜗轮减速机 T型 齿轮齿条 电爪
符合标准	IEC 61010-1
导轨	滑动轴承导轨
位置检测	通过接近开关
电机类型	DC 伺服电机
操作员控制装置	闭锁开关
准备就绪状态指示	LED
最大周期频率	1.1 Hz
最大电流消耗	1 A...0 mA
标称工作电压 DC	24 V...24 V
允许的电压波动	+/- 10 %
认证	RCM 商标
KC 标记	KC-EMV
CE 认证 (见合格声明)	符合欧盟电磁兼容性指令 符合欧盟 RoHS 指令
耐腐蚀等级 CRC	1 - 低耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364 区域 III
声压级	70 dB(A)...70 dB(A)

特性	值
防护等级	IP40
环境温度	5 °C...5 °C
总抓取扭矩	154 N...154 N
转动惯量	0.81 kgcm ² ...0.81 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	200 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	7 Nm
抓手最大扭矩 My, 静态	4.4 Nm
抓手最大扭矩 Mz, 静态	7 Nm
导向部件的润滑间隔	2 MioCyc
产品重量	400 g...400 g
每个外部爪手夹爪的最大质量	100 g
电气接口	5 针 带插头电缆 M12x1
安装方式	通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套 要么:
材料说明	RoHS 合规
外壳材料	阳极氧化铝
爪手夹爪材料	高合金不锈钢
供货范围	1x 转接板 1x Velcro® 卷 1x 位置变送器 2x 连接电缆