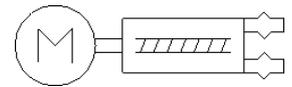
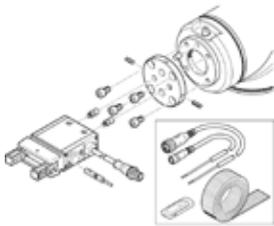


# Roboterbausatz-Parallelgreifer EHPS-16-A-RA1

Teilenummer: 8119111

FESTO



## Datenblatt

| Merkmal                                  | Wert   |
|--|--|
| Baugröße                                 | 16   |
| Hub pro Greifbacken                      | 10 mm  |
| Max. Austauschgenauigkeit                | $\leq 0,2$ mm  |
| Max. Greifbackenwinkelspiel ax,ay        | 0,4 deg  |
| Max. Greifbackenspiel Sz                 | 0,05 mm  |
| Rotationssymmetrie                       | $\leq 0,2$ mm  |
| Wiederholgenauigkeit Greifer             | $\leq 0,03$ mm   |
| Anzahl Greifbacken                       | 2  |
| Antriebsart                              | elektrisch   |
| Greiferfunktion                          | Parallel   |
| Konstruktiver Aufbau                     | Schneckengetriebe<br>T-Form<br>Zahnstange/Ritzel<br>elektrischer Greifer |
| Entspricht Norm                          | IEC 61010-1  |
| Führung                                  | Gleitführung   |
| Positionserkennung                       | für Näherungsschalter  |
| Motorart                                 | DC Servomotor  |
| Bedienelemente                           | Rastschalter   |
| Betriebsbereitschaftsanzeige             | LED  |
| Max. Taktfrequenz                        | 1,1 Hz   |
| Max. Masse pro externem Greiffinger      | 100 g  |
| Max. Stromaufnahme                       | 1 A  |
| Nennbetriebsspannung DC                  | 24 V   |
| Zulässige Spannungsschwankungen          | +/- 10 %   |
| Zulassung                                | RCM Mark   |
| KC-Zeichen                               | KC-EMV   |
| CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung) | nach EU-EMV-Richtlinie<br>nach EU-RoHS-RL                                |
| Ex-Schutz Zulassung außerhalb der EU     | EPL Db (GB)<br>EPL Gb (GB)   |
| Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK       | 1 - niedrige Korrosionsbeanspruchung                                     |
| LABS-Konformität                         | VDMA24364-B2-L   |
| Schalldruckpegel                         | $\leq 70$ dB(A)  |
| Schutzart                                | IP40   |
| Umgebungstemperatur                      | 5 ... 60 °C  |
| Gesamtgreifkraft                         | 154 N  |
| Massenträgheitsmoment                    | 0,81 kgcm <sup>2</sup>   |
| Max. Kraft am Greifbacken Fz statisch    | 200 N  |
| Max. Moment am Greifbacken Mx statisch   | 7 Nm   |
| Max. Moment am Greifbacken My statisch   | 4,4 Nm   |
| Max. Moment am Greifbacken Mz statisch   | 7 Nm   |
| Nachschmierintervall Führungselemente    | 2 Mio SP   |
| Produktgewicht                           | 400 g  |
| Elektrischer Anschluss                   | 5-polig<br>Kabel mit Stecker   |

| <b>Merkmal</b>        | <b>Wert</b>  |
|-----------------------|--|
|                       | M12x1  |
| Befestigungsart       | Innengewinde und Zentrierhülse<br>mit Durchgangsbohrung und Zentrierhülse<br>wahlweise:                              |
| Werkstoffhinweis      | RoHS konform   |
| Werkstoff Gehäuse     | Aluminium, eloxiert  |
| Werkstoff Greifbacken | hochlegierter Stahl rostfrei   |
| Roboteranbindung      | Universal Robots UR3/5/10 (ab PolyScope CB 3.6.0)<br>Universal Robots UR3e/5e/10e (ab PolyScope SW 5.0.0)            |
| Enthaltenes Zubehör   | 1x Adapterplatte<br>1x Klettbandrolle<br>1x Positions-Transmitter<br>1x USB-Stick mit URcap<br>2x Verbindungsleitung |