

Kit di presa per Robot (presa meccanica) EHPS-25-A-RA1

Codice prodotto: 8119113

FESTO



Foglio dati

Caratteristica	Valore
Dimensione	25
Corsa per dita di presa	16 mm
Massima precisione di sostituzione	0.2 mm
Max. gioco angolare del dito di presa ax, ay	0.3 deg
Max. gioco del dito di presa Sz	0.04 mm
Rotazione simmetrica	0.2 mm
Precisione di ripetizione, pinza	0.01 mm
Numero dita di presa	2
Tipo d'azionamento	Elettrico
Funzione pinza	Parallelo
Design	Ingranaggio a vite Forma a T A cremagliera Pinza elettrica
Conforme allo standard	IEC 61010-1
Guida	Guida a strisciamento
Rilevamento posizione	Tramite sensore di finecorsa
Tipo di motore	Servomotore DC
Controlli degli operatori	Interruttore bloccato
Indicazione di stato pronto	LED
Frequenza max. del ciclo	0.8 Hz
Max. Massa per dito, esterno della pinza	230 g
Assorbimento di corrente max.	2 A
Tensione nominale d'esercizio DC	24 V
Fluttuazioni ammesse per la tensione di alimentazione	+/- 10 %
Approvazione	Marchio di fabbrica RCM
Marchio KC	KC-EMV
Marchio CE (vedere dichiarazione di conformità)	Conforme Direttiva EMC Conforme alla direttiva EU RoHS
Protezione antideflagrante, certificazione al di fuori dell'UE	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
Protezione antideflagrante	Zona 1 (UKEX) Zona 21 (UKEX)

Caratteristica	Valore
Classe di resistenza alla corrosione CRC	1 - Bassa corrosione o sollecitazione
Conformità PWIS	VDMA24364-B2-L
Suono del livello di pressione	70 dB(A)
Grado di protezione	IP40
Temperatura ambiente	5 °C...60 °C
Forza di presa totale	312 N
Momento di inerzia di massa	5.27 kgcm ²
Forza max. su dita di presa Fz statica	450 N
Coppia massima alla pinza Mx statica	28 Nm
Coppia massima alla pinza rispetto My statico	16 Nm
Coppia massima sulla pinza (Mz statico)	28 Nm
Intervallo di lubrificazione per i componenti della guida	2 MioCyc
Peso prodotto	1000 g
Collegamento elettrico	A 5 poli Cavo con connettore maschio M12x1
Tipo di montaggio	Una delle due: Tramite filetto femmina e bussola di centratura Tramite foro passante e bussola di centratura
Nota sui materiali	Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS)
Materiale corpo	Alluminio anodizzato
Materiale dita di presa	Acciaio inossidabile ad alta lega
Collegamento robot	Robot universale UR3/5/10 (PolyScope CB 3.6.0 o superiore) Robot universali UR3e/5e/10e (PolyScope SW 5.0.0 o superiore)
Ambito di fornitura	1x piastra di adattamento 1x rotolo Velcro® 1x trasduttore di posizione 1x chiavetta USB con URCap 2x cavi di collegamento