Moduł manipulatora
HSW-10-AP-SD-AW

Numer produktu: 562562

Karta danych

Cechy	Wartość
Skok roboczy	9 mm...15 mm
Wielkość	10
Maks. skok liniowy przy kącie obrotu 90°	90/90 mm
Maksymalny skok Z modułu pozycji oczekiwania	10 mm
Skok Z	80 mm...100 mm
Amortyzacja	Amortyzatory w obu położeniach końcowych miękka krzywa charakterystyki
Pozycja montażu	dowolny
Konstrukcja	Prowadnica liniowa plus łożysko kulkowe Napęd wahadłowy wymuszony przebieg ruchu
Sygnalizacja położenia	do wyłącznika zbliżeniowego
Ciśnienie robocze	4 bar...8 bar
Minimalny czas cyklu	0.6 s
Dokładność powtarzalności pozycji końcowych	+/-0,02 mm
Medium robocze	Sprężone powietrze wg ISO 8573-1:2010 [7:-:-]
Uwaga dotycząca medium roboczego/sterującego	Możliwa praca z powietrzem olejonym (po rozpoczęciu olejenia trzeba je kontynuować)
Zgodność z LABS	VDMA24364-B2-L
Temperatura otoczenia	0 °C...60 °C
Maks. moment Mx	0.6 Nm
Maks. moment My	0.6 Nm
Maks. moment Mz	0.6 Nm
Maks. efektywne obciążenie	0.5 kg
Maksymalna siła procesowa w kierunku Y	30 N
Siła teoretyczna przy ciśnieniu 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	30 N
Waga produktu	1460 g
Typ mocowania	Przy pomocy otworu przelotowego i tulejki centrującej
Przyłącze pneumatyczne modułu pozycji oczekiwania	M5
Przyłącze pneumatyczne	M3
Materiał zderzaka	Stal wysokostopowa
Materiał pokrywy	Stop aluminium do przeróbki plastycznej anodowany

Cechy	Wartość
Materiał elementu sprężystego	Stal wysokostopowa
Materiał płyty podstawowej	Stop aluminium do przeróbki plastycznej anodowany
Materiał uchwytu	Stop aluminium do przeróbki plastycznej anodowany
Materiał prowadzenia krzyżowego	Stal odpuszczona
Materiał dźwigni obrotowej	Stal do nawęglania oksydowany
Materiał jarzma	Stal do nawęglania hartowany Stop aluminium do przeróbki plastycznej anodowany
Materiał szyny do montażu czujników	Stop aluminium do przeróbki plastycznej anodowany
Materiał śruby regulacyjnej	Stal wysokostopowa