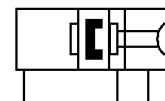
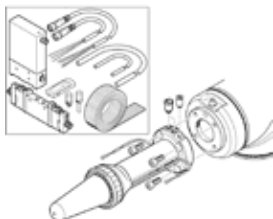


Gripper adaptiv pentru roboti DHEF-20-A-RA1

Cod: 8119114

FESTO

Disponibil numai cu lungimi de cursa standard de 5, 10, 15, 20, 25, 30 mm. Alte lungimi de cursa doar la cerere.



Fisa tehnica

Caracteristica	valoare
marime de fabricatie	20
Tipul formei de prindere	standard
cursa	66 mm
Diametru minim pentru piesa de apucat	12 mm
Diametru maxim al piesei de apucat	38 mm
Sistem de actionare	pneumatic
pozitie instalare	Oricare
Mod de functionare	cu actiune dubla
Funcție gripper	Adaptiv
Structura constructiva	Forma de prindere secventa de miscare ghidata
Ghidaj	ghidaj de baza
Detectarea pozitiei	pentru senzori de proximitate
Presiune operare actionare vana cu sfera	1 ... 8 bar
Presiunea de functionare a capacului	0,07 ... 0,1 bar
Presiunea de spargere a capacului	0,3 bar
Frecventa maxima de operare a gripper-ului	1 Hz
durata cursa retragere	290 ms
durata de avansare	270 ms
mediu de operare	Aer comprimat conform ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
Indicatie pentru mediul de lucru si cel de pilotare	functionare cu lubrifiere imposibila
Clasa de rezistenta la coroziune KBK	2 - Rezistenta moderata la coroziune
Conformitatea PWIS	VDMA24364-zona III
Temperatura mediului	0 ... 60 °C
Momentul de inertie al masei	1,29 kgcm ²
Valoare de referinta sarcina efectiva	1 kg
Greutate produs	475 g
tip fixare	Pentru ISO 9409
Conexiune pneumatica	M5
Indicatie material	conform RoHS
Materialul capacului	VMQ (silicon)
Materialul carcasei	Aluminiu eloxat
Conectare robot	Universal robots UR3/5/10 (PolyScope CB 3.8.0 sau superior) Universal robots UR3e/5e/10e (PolyScope SW 5.0.0 sau superior)
Accesorii incluse	1x rola Velcro® 1x electroventil 1x regulator proportional de presiune 1x USB-Stick mit URCap 2x senzori de proximitate 3x cabluri de conectare