

Захват параллельный HGPP-12-A

№ изделия: 187867

FESTO

прецизионный, для распознавания положения посредством датчика Холла или индуктивных датчиков.



Таблица данных

Характеристика	Значение
Размер	12
Ход каждой губки захвата	2,5 mm
Макс. точность повторения	0,1 mm
Точность повторения, захват	≤ 0,02 mm
Кол-во губок захватов	2
Drive system	пневматический
Режим работы	двустороннего действия
Функция захвата	Параллельный
Гарантированное усилие захвата	Без
Тип конструкции	Рейка и шестерня
Определение позиции	Для датчиков Холла. Для индуктивных датчиков.
Total gripping force at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi), opening	116 N
Total gripping force at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi), closing	116 N
Рабочее давление	2 ... 8 bar
Макс. частота работы захвата	4 Hz
Min. opening time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	27 ms
Min. closing time at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi)	40 ms
Макс. вес на внешний палец захвата	100 g
Рабочая среда	Сжатый воздух в соответствии с ISO8573-1:2010 [7:4:4]
Примечание по рабочей среде	Возможна работа со смазкой (впоследствии требуется постоянная смазка)
Классификация сопротивления коррозии CRC	2 - Средняя стойкость к коррозии
PWIS conformity	VDMA24364-B2-L
Температура окружающей среды	5 ... 60 °C
Gripping force per gripper jaw at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi) opening	58 N
Gripping force per gripper jaw at 0.6 MPa (6 bar, 87 psi) closing	58 N
Макс. усилие на губку захвата Fz, статическое	70 N
Макс. момент на захвате Mx, статич.	3 Nm
Макс. момент на захвате My, статич.	3 Nm
Макс. момент на захвате Mz, статич.	3 Nm
Вес продукта	172 g
Тип крепления	с внутренней резьбой
Пневматическое присоединение	M3
Замечания по материалу	Соответствует директиве по ограничению использования опасных веществ (RoHS)
Материал закрывающей крышки	POM
Материал корпуса	Алюминиевый сплав с глубоким анодированием
Материал губок захвата	Wrought aluminium alloy, nickel-plated