

Поворотно-захватный блок HGDS-PP-20-YSRT-A

№ изделия: 534283

FESTO

С гидравлическим демпфированием

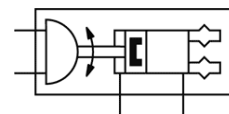
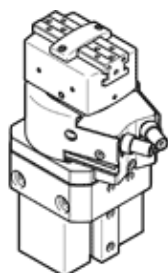


Таблица данных

Характеристика	Значение
Макс. усилие на губку захвата Fz, статическое	60 N
Режим работы	двустороннего действия
Общее усилие при 6 бар, закрытие	130 N
Общее усилие при 6 бар, раскрытие	170 N
Точная настройка поворотного привода	-2,5 deg
Макс. угловой люфт захвата ax, ay	0 deg
Макс. люфт губок захвата Sz	0 mm
Мин. время закрытия при 6 бар	100 ms
Мин. время открытия при 6 бар	70 ms
Макс. момент на захвате Mz, статич.	8 Nm
Макс. момент на захвате Mx, статич.	8 Nm
Note on operating and pilot medium	Lubricated operation possible (subsequently required for further operation)
Ход каждой губки захвата	7 mm
Макс. частота переключения при 6 бар	1,5 Hz
Момент при давлении 6 бар	2,5 Nm
Вес продукта	1.120 g
Рабочее давление	3 ... 8 bar
Угол поворота	210 deg
Диапазон настройки угла поворота	0 ... 210 deg
Кол-во губок захватов	2
Температура окружающей среды	5 ... 60 °C
Макс. момент на захвате My, статич.	8 Nm
Усилие захвата каждой губки при 6 бар, смыкание	65 N
Усилие захвата каждой губки при 6 бар, открытие	85 N
Функция захвата	Параллельный
Классификация сопротивления коррозии CRC	2
Информация о материале, вал привода	Сталь
Положение при сборке	Любое
Определение позиции, поворотный привод	с датчиком приближения
Определение позиции, захват	с датчиком приближения
Информация о материале, крышки	Алюминий
Информация о материале, корпус	Алюминиевый сплав
Замечания по материалу	Содержит PWIS вещества
Тип крепления	Внутренняя резьба и центрирующая втулка
Демпфирование поворотного цилиндра	СС: амортизаторы с обеих сторон
Информация о материале, губки захвата	Алюминиевый сплав
Информация о материале, уплотнения шланга	NBR
Информация о материале, крышки	POM
Размер	20
Тип крепления	Со сквозным отверстием и центрирующей втулкой
Рабочая среда	Сжатый воздух в соответствии с ISO8573-1:2010 [7:4:4]
Тип крепления	С пазом типа "ласточкин хвост" Опция
Структура проекта	Поворотный привод
Пневматическое присоединение	M5
Структура проекта	С параллельным захватом и его приводом