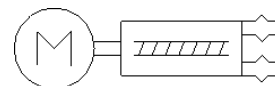


# parallel gripper kit for robots EHPS-16-A-RA1

№ изделия: 8119111

FESTO



## Таблица данных

Характеристика	Значение
Размер	16
Ход каждой губки захвата	10 mm
Макс. точность повторения	$\leq 0,2$ mm
Макс. угловой люфт захвата $\alpha_x, \alpha_y$	0,4 deg
Макс. люфт губок захвата $S_z$	0,05 mm
Симметрично относительно оси	$\leq 0,2$ mm
Точность повторения, захват	$\leq 0,03$ mm
Кол-во губок захватов	2
Drive system	электрический
Функция захвата	Параллельный
Тип конструкции	Устройство с червячной передачей Т-образный Рейка и шестерня Electric gripper
Соответствует стандарту	IEC 61010-1
Направляющая	Направляющая скольжения
Определение позиции	Для герконов
Тип мотора	Серводвигатель постоянного тока
Элементы управления	Latched switch
Режим готовности дисплея	LED
Макс. частота циклов	1,1 Hz
Макс. вес на внешний палец захвата	100 g
Макс. потребление тока	1 A
Номинальное рабочее напряжение DC	24 V
Допустимые колебания напряжения	+/- 10 %
Авторизация	RCM Mark
KC mark	KC-EMV
Обозначение CE (см. заявление о соответствии)	в соответствии с директивой EU по электромагнитной совместимости EMC в соответствии с директивой EU RoHS
Сертификация взрывозащиты за пределами Евросоюза	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
Классификация сопротивления коррозии CRC	1 - Низкая стойкость к коррозии
PWIS conformity	VDMA24364-B2-L
Уровень звукового давления	$\leq 70$ dB(A)
Класс защиты	IP40
Температура окружающей среды	5 ... 60 °C
Total gripping force	154 N
Массовый момент инерции	0,81 kgcm <sup>2</sup>
Макс. усилие на губку захвата $F_z$ , статическое	200 N
Макс. момент на захвате $M_x$ , статич.	7 Nm
Макс. момент на захвате $M_y$ , статич.	4,4 Nm
Макс. момент на захвате $M_z$ , статич.	7 Nm
Интервалы между смазкой направляющих	2 Mio SP
Вес продукта	400 g
Электрическое подключение	5-пин

Характеристика	Значение
	Кабель с разъемом M12x1
Тип крепления	Внутренняя резьба и центрирующая втулка Со сквозным отверстием и центрирующей втулкой Опция
Замечания по материалу	Соответствует директиве по ограничению использования опасных веществ (RoHS)
Материал корпуса	Анодированный алюминий
Материал губок захвата	Легированная сталь, нержавеющая
Robot connection	Universal robots UR3/5/10 (PolyScope CB 3.6.0 or higher) Universal robots UR3e/5e/10e (PolyScope SW 5.0.0 or higher)
Accessories included	1x adapter plate 1x Velcro® roll 1x position transmitter 1x USB-Stick mit URCap 2x connecting cable