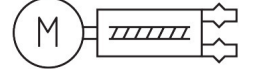


Paralel tutucu robot modülü EHPS-16-A-RA50

Ürün numarası: 8210808

FESTO



Veri sayfası

Özellik	Değer
Boyut	16
Tutma çenesi başına strok	10 mm
Maks. değişim doğruluğu	0.2 mm
Maks. tutma çenesi aç boşluğu ax, ay	0.4 drc
Maks. tutma çenesi boşluğu Sz	0.05 mm
Dönme simetrisi	0.2 mm
Tutucu tekrarlı hassasiyeti	0.03 mm
Tutma çenesi sayısı	2
Tahrik türü	elektrikli
Montaj konumu	herhangi bir
Tutucu işlevi	Paralel
Tasarım	Sonsuz dişli T şekli Kremayer/pinyon elektrikli tutucu
Karşılık geldiği norm	IEC 61010-1
Kılavuz	Kayar yatak
Konum algılama	yaklaşım sensörü için
Motor türü	DC servo motor
Kontrol elemanları	Geçmeli şalter
Çalışmaya hazır durumu göstergesi	LED
Maks. döngü frekansı	1.1 Hz
Maks. akım tüketimi	1 A
Nominal çalışma gerilimi DC	24 V
İzin verilen gerilim dalgalanmaları	+/- 10%
Ruhsat	RCM işareti
KC işareti	KC-EMC
CE işareti (bkz. Uygunluk Beyanı)	AB EMC direktifine göre AB RoHS direktifine göre
Korozyon direnci sınıfı KBK	1 - korozyona düşük maruziyet
LABS uygunluğu	VDMA24364 Zone III
Ses basınç seviyesi	70 dB(A)

Özellik	Değer
Koruma türü	IP40
Ortam sıcaklığı	5 °C...60 °C
Toplam tutma kuvveti	154 N
Kütle atalet momenti	0.81 kgcm ²
Tutma çenesindeki maks. kuvvet Fz statik	200 N
Tutma çenesindeki maks. moment Mx statik	7 Nm
Tutma çenesindeki maks. moment My statik	4.4 Nm
Tutma çenesindeki maks. moment Mz statik	7 Nm
Kılavuz elemanları tekrar yağlama aralığı	2 Mio çvr
Ürün ağırlığı	400 g
Harici tutma parmağı başına maks. kütle	100 g
Elektrik bağlantısı	5 kutuplu Soketli kablo M12x1
Montaj türü	dişi dişli ve merkezleme manşonlu geçiş deliği ve merkezleme parçası ile isteğe bağlı olarak:
Malzeme hakkında not	RoHS uyumlu
Gövde malzemesi	Alüminyum, eloksallı
Tutma çeneleri malzemesi	yüksek alaşımlı paslanmaz çelik
Teslimat kapsamı	1x adaptör plakası 1x cırt cırt rulo 1x pozisyon transmitteri 2x bağlantı hattı