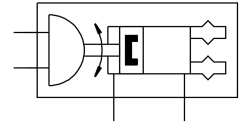


摆动/气爪单元 HGDS-PP-12-P1-A-B

订货号: 1187956

FESTO



数据表

特性	值
规格	12
旋转角度调节范围	0 deg...210 deg
每个爪手夹爪的行程	2.5 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0.1 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0.02 mm
摆角	210 deg
爪手夹爪的数量	2
摆动式驱动器缓冲	两端带弹性缓冲垫, 末端位置可调节, 配备固定挡块
安装位置	可选
微调摆动式驱动器	-6 deg
工作模式	双作用
爪手功能	平行
结构特点	摆动气缸 带有平行爪手和气爪驱动
位置检测, 爪手	通过接近开关
位置检测, 摆动式驱动器	通过接近开关
工作压力	3 bar...8 bar
6 bar 时的最大摆动频率	2 Hz
6 bar 时的最短打开时间	40 ms
6 bar 时的最短关闭时间	60 ms
工作介质	压缩空气, 符合 ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
工作和先导介质说明	可用润滑介质工作 (之后须一直润滑介质工作)
耐腐蚀等级 CRC	2 - 中等耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364-B2-L
环境温度	5 °C...60 °C
每个爪手夹爪的抓取力, 打开, 6 bar	42 N
总抓取力, 打开, 6 bar	84 N
爪手夹爪的抓取力, 关闭, 6 bar	37 N
总爪手力, 关闭, 6 bar	74 N
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	90 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	6 Nm
抓手最大扭矩 My, 静态	6 Nm

特性	值
抓手最大扭矩 Mz, 静态	6 Nm
6bar 时理论扭矩	0.85 Nm
产品重量	505 g
每个外部抓手夹爪的最大质量	30 g
安装方式	要么： 通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套 通过燕尾槽
气动接口	M5
材料说明	RoHS 合规
驱动轴材料	钢
盖子材料	铝 POM
密封件材料	NBR
外壳材料	精制铝合金
抓手夹爪材料	高合金不锈钢