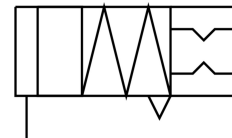


摆动抓手 HGWM-12-EO-G8

订货号: 185701

FESTO



数据表

| 特性 | 值 |
|---------------------------|----------------------------------|
| 规格 | 12 |
| 摆动抓手夹爪的最大间隙 a_x 、 a_y | 0.5 deg |
| 最大爪手夹爪间隙 S_z | 0.03 mm |
| 最大开角 | 18.5 deg |
| 重复精度, 爪手 | 0.02 mm |
| 爪手夹爪的数量 | 2 |
| 工作模式 | 单作用 开 |
| 爪手功能 | 角型 |
| 结构特点 | 楔形驱动 |
| 位置检测 | 无 |
| 工作压力 | 2 bar...8 bar |
| 爪手的最大工作频率 | 4 Hz |
| 6 bar 时的最短打开时间 | 3.7 ms |
| 6 bar 时的最短关闭时间 | 1.8 ms |
| 工作介质 | 压缩空气, 符合 ISO 8573-1:2010 [7:-:-] |
| 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 |
| 弹簧返回力矩 | 1,3 Ncm |
| 总爪手扭矩, 关闭, 6 bar | 64 Ncm |
| 爪手夹爪上的最大力 F_z , 静态 | 20 N |
| 爪手的最大扭矩 M_x , 静态 | 40 Ncm |
| 抓手最大扭矩 M_y , 静态 | 40 Ncm |
| 抓手最大扭矩 M_z , 静态 | 40 Ncm |
| 产品重量 | 45 g |
| 安装方式 | 夹紧 |
| 气动接口 | M3 |
| 端盖材料 | POM |
| 外壳材料 | 高合金不锈钢 |
| 爪手夹爪材料 | 高合金钢 |