

旋转夹具模块 EHMD-40-RE-GP

订货号: 4790698

FESTO



数据表

| 特性 | 值 |
|---------------------|-----------------------------|
| 规格 | 40 |
| 旋转角度 | 无限 |
| 每个爪手夹爪的行程 | 5 mm |
| 爪手夹爪的数量 | 2 |
| 安装位置 | 可选 |
| 结构特点 | 电动旋转驱动 气爪 |
| 位置检测 | 旋转：电机编码器 夹紧：接近开关插槽 |
| 爪手功能 | 平行 |
| 电机类型 | 步进电机 |
| 参考 | 旋转：编码器索引 |
| 转子位置编码器 | 增量编码器 |
| 转子位置编码器接口 | RS422 TTL AB 通道 + 零索引 |
| 转子位置编码器，编码器测量原理 | 光学 |
| 工作压力 | 1.5 bar...8 bar |
| 最大驱动输出速度 | 240 1/min |
| 持续通电率 | 100% |
| 绝缘防护等级 | B |
| 标称电机电流 | 0.9 A |
| 标称电压 DC | 24 V |
| 认证 | RCM 商标 |
| KC 标记 | KC-EMV |
| CE 认证 (见合格声明) | 符合欧盟电磁兼容性指令 符合欧盟 RoHS 指令 |
| CE 标记 (见合格声明) | 符合英国 EMC 指令 |
| 油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性 | VDMA24364 区域 III |
| 储存温度 | -20 °C...70 °C |
| 相对空气湿度 | 0 - 85% |
| 防护等级 | IP20 |
| 环境温度 | 0 °C...40 °C |
| 爪手夹爪的抓取力，关闭，6 bar | 25 N |

| 特性 | 值 |
|-------------------|------------|
| 每个爪手夹爪的抓取力 | 5 N...35 N |
| 最大输出扭矩 | 0.3 Nm |
| 爪手的最大扭矩 M_x ，静态 | 0.7 Nm |
| 抓手最大扭矩 M_y ，静态 | 1.5 Nm |
| 抓手最大扭矩 M_z ，静态 | 0.7 Nm |
| 产品重量 | 577 g |
| 电气接口 1，连接类型 | 插头 |
| 电气接口 1，连接系统 | 连接型式 F1 |
| 安装方式 | 通过燕尾槽 |
| 气动接口 | QS-4 |
| 材料说明 | RoHS 合规 |
| 盖子材料 | PA |
| 外壳材料 | 阳极氧化精制铝合金 |