

三点式抓手 HGDT-25-A-G2

订货号: 540861

FESTO



数据表

| 特性 | 值 |
|---------------------|----------------------------------|
| 规格 | 25 |
| 每个爪手夹爪的行程 | 3 mm |
| 最大替换精度 | 0.2 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 | 0.05 mm |
| 旋转对称 | 0.2 mm |
| 重复精度, 爪手 | 0.03 mm |
| 爪手夹爪的数量 | 3 |
| 安装位置 | 可选 |
| 工作模式 | 双作用 |
| 爪手功能 | 三点式 |
| 爪手力备份 | 在关闭时 |
| 结构特点 | 楔形驱动 强制先导工作运动顺序 |
| 位置检测 | 通过接近开关 |
| 工作压力 | 4 bar...8 bar |
| 封锁空气的工作压力 | 0 bar...0.5 bar |
| 爪手的最大工作频率 | 4 Hz |
| 6 bar 时的最短打开时间 | 33 ms |
| 6 bar 时的最短关闭时间 | 25 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-B1/B2-L |
| 环境温度 | 5 °C...60 °C |
| 转动惯量 | 0.5 kgcm ² |
| 爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态 | 350 N |
| 爪手的最大扭矩 Mx, 静态 | 7 Nm |
| 抓手最大扭矩 My, 静态 | 10 Nm |
| 抓手最大扭矩 Mz, 静态 | 5 Nm |
| 导向部件的润滑间隔 | 5 MioCyc |
| 每个外部爪手夹爪的最大质量 | 10 g |

| 特性 | 值 |
|-----------|------------------------------|
| 产品重量 | 203 g |
| 安装方式 | 要么： 通过通孔和定位销 通过内螺纹和定位销 |
| 气接口，被堵的空气 | M5 |
| 气动接口 | M5 |
| 端盖材料 | 高合金不锈钢 |
| 外壳材料 | 精制铝合金 带 COMPCOTE 涂层 |
| 爪手夹爪材料 | 加硬钢 |