

三点式抓手 HGDT-35-A

订货号: 540862

FESTO



数据表

特性	值
规格	35
每个爪手夹爪的行程	4 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
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
总抓取力, 打开, 6 bar	492 N
总爪手力, 关闭, 6 bar	456 N
工作压力	3 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	40 ms
6 bar 时的最短关闭时间	45 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
每个爪手夹爪的抓取力, 打开, 6 bar	164 N
爪手夹爪的抓取力, 关闭, 6 bar	152 N
转动惯量	1.17 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	400 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	15 Nm
抓手最大扭矩 My, 静态	10 Nm

特性	值
抓手最大扭矩 Mz, 静态	10 Nm
导向部件的润滑间隔	5 MioCyc
每个外部抓手夹爪的最大质量	30 g
产品重量	307 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
抓手夹爪材料	加硬钢