

# 平行抓手 DHPC-16-A-NO-Z-2

订货号: 8116796

FESTO



## 数据表

特性	值
规格	16
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 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0 mm
旋转对称	0.2 mm
重复精度, 爪手	0.02 mm
爪手夹爪的数量	2
驱动系统	气动
安装位置	可选
工作模式	单作用 开
爪手功能	平行
爪手力备份	在打开时
结构特点	通过安装套管进行连接 抓手手指的扁平安装方法 手柄 强制先导工作运动顺序
导轨	滚珠导轨
位置检测	通过接近开关
总爪手力, 关闭, 6 bar	86.8 N
工作压力	0.25 MPa...0.8 MPa 2.5 bar...8 bar 36.25 psi...116 psi
爪手的最大工作频率	3 Hz
6 bar 时的最短打开时间	29 ms
6 bar 时的最短关闭时间	11 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	0 - 无耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364-B2-L
环境温度	-10 °C...60 °C
爪手夹爪的抓取力, 关闭, 6 bar	43.4 N

特性	值
转动惯量	0.171 kgcm <sup>2</sup>
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	49 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	0.34 Nm
抓手最大扭矩 My, 静态	0.68 Nm
抓手最大扭矩 Mz, 静态	0.34 Nm
产品重量	139 g
安装方式	要么： 通过通孔直接安装 通过螺纹直接安装 安装框架 通过通孔和定位销 通过内螺纹和定位销
气动接口	M5
材料说明	RoHS 合规
外壳材料	阳极氧化铝
爪手夹爪材料	高合金不锈钢