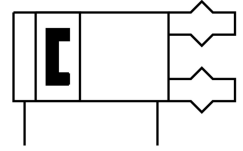


平行抓手 DHPC-L-25-A-B-2

订货号: 8116872

FESTO



数据表

| 特性 | 值 |
|---------------------|--|
| 规格 | 25 |
| 每个爪手夹爪的行程 | 11 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 | 双作用 |
| 爪手功能 | 平行 |
| 爪手力备份 | 无 |
| 结构特点 | 向下连接方向 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 |
| 派生型 | 不使用以铜、锌或镍为主要成分的金属。例外情况: 钢铁所含的镍、化学镀镍的表面、印刷电路板、电缆、电插头连接器和线圈。 |
| 总抓取力, 打开, 6 bar | 305.3 N |
| 总爪手力, 关闭, 6 bar | 255.6 N |
| 工作压力 | 0.1 MPa...0.8 MPa 1 bar...8 bar 14.5 psi...116 psi |
| 爪手的最大工作频率 | 3 Hz |
| 6 bar 时的最短打开时间 | 162 ms |
| 6 bar 时的最短关闭时间 | 93 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 |

| 特性 | 值 |
|---------------------|--|
| 适用于锂离子电池生产 | 不使用铜、锌或镍含量超过 1% 的金属。例外情况：钢中的镍、化学镀镍表面、印刷电路板、电缆、电插头连接器和线圈 |
| 环境温度 | -10 °C...60 °C |
| 每个爪手夹爪的抓取力，打开，6 bar | 152.6 N |
| 爪手夹爪的抓取力，关闭，6 bar | 127.8 N |
| 转动惯量 | 2.14 kgcm ² |
| 爪手夹爪上的最大力 Fz，静态 | 127.5 N |
| 爪手的最大扭矩 Mx，静态 | 0.97 Nm |
| 抓手最大扭矩 My，静态 | 1.94 Nm |
| 抓手最大扭矩 Mz，静态 | 0.97 Nm |
| 产品重量 | 484 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 |