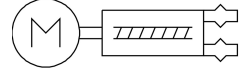


平行抓手 EHPS-16-A-RA1

订货号: 8119111

FESTO



数据表

特性	值
规格	16
每个爪手夹爪的行程	10 mm
最大替换精度	0.2 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0.4 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	2
驱动系统	电驱
爪手功能	平行
结构特点	蜗轮减速机 T 型 齿轮齿条 电爪
符合标准	IEC 61010-1
导轨	滑动轴承导轨
位置检测	通过接近开关
电机类型	DC 伺服电机
操作员控制装置	闭锁开关
准备就绪状态指示	LED
最大周期频率	1.1 Hz
每个外部爪手夹爪的最大质量	100 g
最大电流消耗	1 A
标称工作电压 DC	24 V
允许的电压波动	+/- 10 %
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
欧盟境外防爆认证	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
防爆	1 区 (UKEX) 21 区 (UKEX)

特性	值
耐腐蚀等级 CRC	1 - 低耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364-B2-L
声压级	70 dB(A)
防护等级	IP40
环境温度	5 °C...60 °C
总抓取扭矩	154 N
转动惯量	0.81 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	200 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	7 Nm
抓手最大扭矩 My, 静态	4.4 Nm
抓手最大扭矩 Mz, 静态	7 Nm
导向部件的润滑间隔	2 MioCyc
产品重量	400 g
电气接口	5 针 带插头电缆 M12x1
安装方式	要么： 通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套
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
机器人接口	优傲机器人 UR3/5/10 (PolyScope CB 3.6.0 或更高) 优傲机器人 UR3e/5e/10e (PolyScope SW 5.0.0 或更高)
供货范围	1x 转接板 1x Velcro® 卷 1x 位置变送器 1x USB 记忆棒, 带 URCap 2x 连接电缆