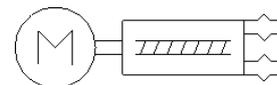
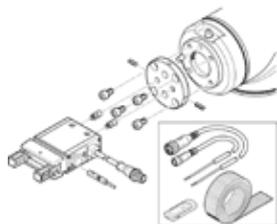


# 用于机器人的平行抓手组件 EHPS-25-A-RA1

产品代号: 8119113

FESTO



## 技术参数

特性	值
尺寸	25
每个气爪夹头的行程	16 mm
最大复位精度	$\leq 0.2$ mm
摆动气爪ax,ay轴向上的最大反冲力	0.3 deg
气爪夹头在Sz方向上的最大反冲	0.04 mm
旋转对称	$\leq 0.2$ mm
气爪手的重复精度	$\leq 0.01$ mm
气爪指的数量	2
驱动系统	电气的
气爪功能	平行
设计结构	减速机 T-形 齿轮齿条机构 电抓手
符合标准	IEC 61010-1
导向	普通轴承导向
位置检测	用于接近式传感器
马达类型	DC 伺服电机
控制元件	门锁开关
预备状态显示	LED
最大循环频率	0.8 Hz
每个外部气爪指的最大范围	230 g
最大电流消耗	2 A
额定工作电压 DC	24 V
许用压力波动	+/- 10 %
授权	RCM Mark
KC 标记	KC-EMV
CE 符号 (参见符合的标准)	根据 EU-EMV 指导原则 符合 EU RoHS 指令
EU 以外的防爆认证	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
耐腐蚀等级 CRC	1 – 低腐蚀影响
PWIS 符合性	VDMA24364-B2-L
声压等级	$\leq 70$ dB(A)
防护等级	IP40
环境温度	5 ... 60 °C
总抓取力	312 N
转动惯量	5.27 kgcm <sup>2</sup>
气爪夹头静态时Fz的最大扭矩	450 N
气爪静态时Mx的最大扭矩	28 Nm
气爪夹头静态时My的最大扭矩	16 Nm
气爪静态时的Mz轴向最大扭矩	28 Nm
用于导向元件的润滑周期	2 Mio SP
产品重量	1,000 g
电连接	5针 带插头电缆

特性	值
	M12x1
安装类型	内螺纹和定位轴套 带通孔和定位轴套 可选
材料备注	符合 RoHS
材料信息, 壳体	阳极氧化铝
材料信息, 夹钳	高合金钢, 耐腐蚀
机器人连接	通用型机器人UR3/5/10 (PolyScope CB 3.6.0 或更高) 通用型机器人UR3e/5e/10e (PolyScope SW 5.0.0 或更高)
随附配件	1x 转接板 1x Velcro® 卷 1x 位置变送器 1x USB-Stick mit URCap 2x 连接电缆