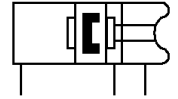
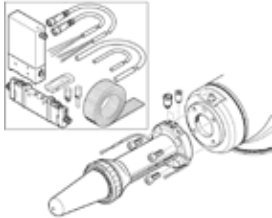


# 用于机器人的自适应形状抓手组件 DHEF-20-A-RA1

产品代号: 8119114

FESTO

其它行程根据要求提供，可直接选择的标准行程有 5, 10, 15, 20, 25, 30 mm。



## 技术参数

特性	值
尺寸	20
逆变帽的版本	标准
行程	66 mm
可抓取的最小直径	12 mm
可抓取的最大直径	38 mm
驱动系统	气动
装配位置	任意
工作模式	双作用
气爪功能	自适应
设计结构	逆变帽 有导向的动作顺序
导向	基本导向
位置检测	用于接近式传感器
工作压力, 球阀驱动	1 ... 8 bar
盖帽的工作压力	0.07 ... 0.1 bar
盖帽的破裂压力	0.3 bar
气爪的最大工作频率	1 Hz
回程所用时间	290 ms
前进时间	270 ms
工作介质	压缩空气符合ISO8573-1:2010 [7:4:4]
关于工作和先导介质的说明	不可使用经过润滑的压缩空气
耐腐蚀等级 CRC	2 - 中等腐蚀影响
PWIS 符合性	VDMA24364 区域III
环境温度	0 ... 60 °C
转动惯量	1.29 kgcm <sup>2</sup>
有效负载参照值	1 kg
产品重量	475 g
安装类型	符合 ISO 9409
气动连接	M5
材料备注	符合 RoHS
材料信息, 帽	VMQ (硅)
材料信息, 壳体	阳极氧化铝
机器人连接	通用型机器人UR3/5/10 (PolyScope CB 3.8.0 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 Velcro® 卷 1x 电磁阀 1x 比例减压阀 1x USB-Stick mit URcap 2x 接近开关 3x 连接电缆