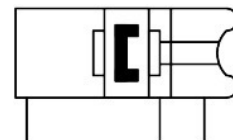
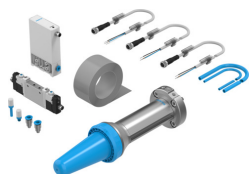


機器人自適應夾爪套件 DHEF-20-A-RA50 訂貨編號: 8210811

FESTO



資料表

特性	值
尺寸	20
伸縮端蓋衍生型	標準
行程	66 mm
抓取的最小直徑	12 mm
最大夾取直徑	38 mm
安裝位置	可選
工作模式	雙作用
夾爪功能	適應
結構特點	反向器蓋 強制嚮導工作運動順序
導軌	基本指南
位置偵測	透過近接開關
拾取公差	± 4 mm
儲存公差	± 2 mm
成套球閥的工作壓力	0.1 Mpa...0.8 Mpa 14.5 psi...116 psi
球閥驅動單元的工作壓力	1 bar...8 bar
伸縮端蓋的工作壓力	0.007 Mpa...0.01 Mpa 0.07 bar...0.1 bar 1.015 psi...1.45 psi
伸縮端蓋的破裂壓力	0.03 Mpa 0.3 bar 4.35 psi
調壓閥建議流量	10 l/min
夾爪的最大工作頻率	1 Hz
返回行程時間	290 ms
前進時間	270 ms
無抓取物體時的最大速度	290 mm/s
抓取時的最大速度	120 mm/s
6 bar 時的理論力值, 前進行程	158 N
6 bar 時的理論出力值, 返回行程	189 N
伸出距離最長時的動態橫向力	2.3 N
被抓取物體上的接觸力	20 N

特性	值
與夾爪軸平行的靜態夾持力	26 N
與夾爪軸垂直的靜態夾持力	45 N
端位的衝擊能量	0.1 J
工作介質	壓縮空氣，符合 ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
工作和嚮導介質說明	不可用潤滑介質工作
耐腐蝕等級 CRC	2 - 中等耐腐蝕能力
油漆濕潤缺陷物質（PWIS）符合性	VDMA24364 區域 III
環境溫度	0 °C...60 °C
轉動慣量	1.29 kgcm ²
有效負載參考值	1 kg
產品重量	475 g
移動質量	60 g
關於運動質量的資訊	無逆變帽
安裝方式	符合 ISO 9409 標準
氣動介面	M5
材料說明	RoHS 合規
蓋子材料	VMQ (矽)
外殼材質	陽極氧化鋁
端蓋材料	過程自動化
供貨內容	1x Velcro® 卷 1x 電磁閥 1x 比例壓力調節閥 2x 近接開關 3x 連接電纜
驅動系統	氣動