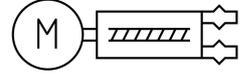


Roboterbausatz-Parallelgreifer EHPS-25-A-RA1

Teilenummer: 8119113

FESTO



Datenblatt

Merkmals	Wert
Baugröße	25
Hub pro Greifbacken	16 mm
Max. Austauschgenauigkeit	0.2 mm
Max. Greifbacken-Winkelspiel ax, ay	0.3 deg
Max. Greifbackenspiel Sz	0.04 mm
Rotationssymmetrie	0.2 mm
Wiederholgenauigkeit Greifer	0.01 mm
Anzahl Greifbacken	2
Antriebsart	elektrisch
Greiferfunktion	Parallel
Konstruktiver Aufbau	Schneckengetriebe T-Form Zahnstange/Ritzel elektrischer Greifer
Entspricht Norm	IEC 61010-1
Führung	Gleitführung
Positionserkennung	für Näherungsschalter
Motorart	DC Servomotor
Bedienelemente	Rastschalter
Betriebsbereitschaftsanzeige	LED
Max. Taktfrequenz	0.8 Hz
Max. Masse pro externem Greiffinger	230 g
Max. Stromaufnahme	2 A
Nennbetriebsspannung DC	24 V
Zulässige Spannungsschwankungen	+/- 10 %
Zulassung	RCM Mark
KC-Zeichen	KC-EMV
CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung)	nach EU-EMV-Richtlinie nach EU-RoHS-Richtlinie
Ex-Schutz Zulassung außerhalb der EU	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
Explosionsschutz	Zone 1 (UKEX) Zone 21 (UKEX)

Merkmal	Wert
Korrosionsbeständigkeitsklasse KBK	1 - niedrige Korrosionsbeanspruchung
LABS-Konformität	VDMA24364-B2-L
Schalldruckpegel	70 dB(A)
Schutzart	IP40
Umgebungstemperatur	5 °C...60 °C
Gesamtgreifkraft	312 N
Massenträgheitsmoment	5.27 kgcm ²
Max. Kraft am Greifbacken Fz statisch	450 N
Max. Moment am Greifbacken Mx statisch	28 Nm
Max. Moment am Greifbacken My statisch	16 Nm
Max. Moment am Greifbacken Mz statisch	28 Nm
Nachschmierintervall Führungselemente	2 Mio SP
Produktgewicht	1000 g
Elektrischer Anschluss	5-polig Kabel mit Stecker M12x1
Befestigungsart	wahlweise: mit Innengewinde und Zentrierhülse mit Durchgangsbohrung und Zentrierhülse
Werkstoff-Hinweis	RoHS konform
Werkstoff Gehäuse	Aluminium, eloxiert
Werkstoff Greifbacken	hochlegierter Stahl rostfrei
Roboteranbindung	Universal Robots UR3/5/10 (ab PolyScope CB 3.6.0) Universal Robots UR3e/5e/10e (ab PolyScope SW 5.0.0)
Lieferumfang	1x Adapterplatte 1x Klettbandrolle 1x Positions-Transmitter 1x USB-Stick mit URCap 2x Verbindungsleitung