

Bộ giác hút giữ cho Robot OVEL-10-H-15-PQ-VM7-UA-C-A-V1V-H3-RA1

Số bộ phận: 8121043

FESTO



Bảng dữ liệu

Đặc tính	Giá trị
Chiều rộng định mức vòi phun laval	0.95 mm
Đặc điểm của bơm phun	chân không cao
Chức năng tích hợp	Xung phóng điện Van tiết lưu Máy phát áp suất Van bật-tắt điện Bộ lọc Bộ giảm thanh mở
Phạm vi giao hàng	1x Tấm chuyển đổi 1x miếng đệm 1x cuộn Velcro 1x thanh USB với URCap 1x Bộ phát chân không 1x Giác hút chân không 2x cáp kết nối 5x Nút bịt 6x Vít xy lạnh
Chức năng phần tử chuyển mạch	Cơ cấu đóng
Chức năng chuyển mạch	Bộ so sánh ngưỡng Giá trị ngưỡng với độ trễ cố định
Chức năng van	đóng
Phương pháp đo lường	Cảm biến áp suất Piezoresistive
Áp suất vận hành	0.2 MPA...0.7 MPA 2 bar...7 bar
Chân không tối đa	92 %
Đầu ra tương tự	0 - 10 V
Dải điện áp hoạt động DC	21.6 V...26.4 V
Giá trị đặc trưng cuộn dây	24 V DC: 1,0 W
Môi chất vận hành	Khí nén theo ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
Lưu ý về môi chất vận hành/điều khiển	Không thể hoạt động bằng dầu
Lớp chống ăn mòn KBK	2 - bị ăn mòn vừa phải
Tuân thủ LABS	VDMA24364-B2-L
Nhiệt độ môi trường xung quanh	0 °C...50 °C
trọng lượng sản phẩm	300 g
Dải điện áp hoạt động DC cảm biến	18 V...30 V

Đặc tính	Giá trị
Dải đo áp suất	-10 kPa...0 kPa -1 bar...0 bar
Cổng nối điện đầu vào, chức năng	Xung phóng Tạo chân không
Cổng nối điện đầu ra, kiểu kết nối	Cáp Cáp
Cổng nối điện đầu vào, công nghệ kết nối	đầu mở
Cổng nối điện đầu vào, số chân cắm/dây	2
Cổng nối điện đầu vào, chiều dài cáp	5 m
Cổng nối điện đầu ra, chức năng	Cảm biến
Cổng nối điện đầu ra, công nghệ kết nối	đầu mở
Cổng nối điện đầu ra, số chân cắm/dây	3
Cổng nối điện đầu ra, chiều dài cáp	2.5 m
Kiểu gắn	có lỗ xuyên cho vít M6
Kết nối rô-bốt	Universal Robots UR3/5/10 (từ PolyScope CB 3.8.0) UR UR3e/5e/10e/16e (từ SW5.0.0)
Cổng nối khí nén 1	đối với ống mềm Ø ngoài 6 mm
Giác hút chân không	G1/4
Chỉ dẫn về cổng nối chân không	Tùy chọn: 4x G1/8
Ghi chú vật liệu	Tuân thủ RoHS
Vật liệu tấm kết nối	Hợp kim nhôm rèn
Vật liệu của phốt	HNBR NBR
Vật liệu vít	Thép