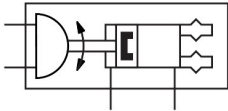


摆动/抓手单元 HGDS-PP-16-P1-A-B

订货号: 1187959

FESTO



数据表

特性	值
规格	16
旋转角度调节范围	0 deg...210 deg
每个爪手夹爪的行程	4.5 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0.1 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0.02 mm
摆角	210 deg
重复精度, 爪手	0.01 mm
摆动角的重复精度	0.02 deg
爪手夹爪的数量	2
摆动式驱动器缓冲	两端带弹性缓冲垫, 末端位置可调节, 配备固定挡块
缓冲	两端带弹性缓冲垫, 且同时配备固定挡块
消声器调节范围	2.6 mm
安装位置	可选
微调摆动式驱动器	-6 deg
工作模式	双作用
爪手功能	平行
结构特点	摆动气缸 带有平行爪手和气爪驱动
位置检测, 爪手	通过接近开关
位置检测, 摆动式驱动器	通过接近开关
工作压力	3 bar...8 bar
爪手的最大工作频率	4 Hz
6 bar 时的最大摆动频率	2 Hz
6 bar 时的最短打开时间	40 ms
6 bar 时的最短关闭时间	60 ms
工作介质	压缩空气, 符合 ISO 8573-1:2010 [7:4:4]
工作和先导介质说明	可用润滑介质工作 (之后须一直润滑介质工作)
耐腐蚀等级 CRC	2 - 中等耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364-B2-L
环境温度	5 °C...60 °C
每个爪手夹爪的抓取力, 打开, 6 bar	58 N
总抓取力, 打开, 6 bar	116 N

特性	值
爪手夹爪的抓取力，关闭，6 bar	51 N
总爪手力，关闭，6 bar	102 N
爪手夹爪上的最大力 F_z ，静态	150 N
爪手的最大扭矩 M_x ，静态	11 Nm
抓手最大扭矩 M_y ，静态	11 Nm
抓手最大扭矩 M_z ，静态	11 Nm
6bar 时理论扭矩	1.25 Nm
产品重量	730 g
每个外部爪手夹爪的最大质量	50 g
节流式外部抓手指的最大质量	100 g
安装方式	通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套 通过燕尾槽 要么：
气动接口	M5
材料说明	RoHS 合规
驱动轴材料	钢
盖子材料	铝 POM
密封件材料	NBR
外壳材料	精制铝合金
爪手夹爪材料	高合金不锈钢