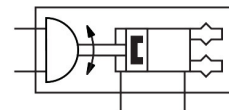


# 摆动/抓手单元 HGDS-PP-20-P-A-B

订货号: 1187961

FESTO



## 数据表

| 特性                    | 值                                |
|-----------------------|----------------------------------|
| 规格                    | 20                               |
| 旋转角度调节范围              | 0 deg...210 deg                  |
| 每个爪手夹爪的行程             | 7 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              | 0.015 mm                         |
| 摆动角的重复精度              | 0.2 deg                          |
| 爪手夹爪的数量               | 2                                |
| 摆动式驱动器缓冲              | 两端带弹性缓冲环/垫                       |
| 缓冲                    | 两端带弹性缓冲环/垫                       |
| 消声器调节范围               | 2.8 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<br>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        | 60 ms                            |
| 6 bar 时的最短关闭时间        | 70 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 | 96 N                             |
| 总抓取力, 打开, 6 bar       | 192 N                            |

| 特性                  | 值                                     |
|---------------------|---------------------------------------|
| 爪手夹爪的抓取力，关闭，6 bar   | 84 N                                  |
| 总爪手力，关闭，6 bar       | 168 N                                 |
| 爪手夹爪上的最大力 $F_z$ ，静态 | 250 N                                 |
| 爪手的最大扭矩 $M_x$ ，静态   | 22 Nm                                 |
| 抓手最大扭矩 $M_y$ ，静态    | 22 Nm                                 |
| 抓手最大扭矩 $M_z$ ，静态    | 22 Nm                                 |
| 6bar 时理论扭矩          | 2.5 Nm                                |
| 产品重量                | 1260 g                                |
| 每个外部爪手夹爪的最大质量       | 100 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<br>通过通孔和定位套<br>通过燕尾槽<br>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<br>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                                |