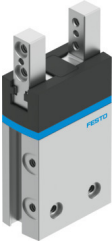


平行抓手
DHPS-10-A
订货号: 1254040



数据表

特性	值
规格	10
每个爪手夹爪的行程	3 mm
最大替换精度	0.2 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0.5 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0.02 mm
旋转对称	0.2 mm
重复精度, 爪手	0.02 mm
爪手夹爪的数量	2
安装位置	可选
工作模式	双作用
爪手功能	平行
结构特点	手柄 强制先导工作运动顺序
导轨	滑动轴承导轨
位置检测	通过接近开关
工作压力	0.2 Mpa...0.8 Mpa 2 bar...8 bar 29 psi...116 psi
爪手的最大工作频率	4 Hz
6 bar 时的最短打开时间	21 ms
6 bar 时的最短关闭时间	28 ms
每个外部爪手夹爪的最大质量	60 g
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	1 - 低耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364-B2-L
适用于锂离子电池生产	不使用铜含量超过 5% 的金属。例外情况: 印刷电路板、电缆、电插头连接器和线圈
环境温度	5 °C...60 °C
总抓取力, 打开, 6 bar	80 N
总爪手力, 关闭, 6 bar	70 N
每个爪手夹爪的抓取力, 打开, 6 bar	39 N

特性	值
爪手夹爪的抓取力，关闭，6 bar	34.5 N
转动惯量	0.079 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 F _z ，静态	60 N
爪手的最大扭矩 M _x ，静态	3 Nm
抓手最大扭矩 M _y ，静态	3 Nm
抓手最大扭矩 M _z ，静态	3 Nm
导向部件的润滑间隔	10 MioCyc
产品重量	67 g
安装方式	通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套 要么：
气动接口	M3
材料说明	RoHS 合规
端盖材料	PA
外壳材料	硬质阳极氧化精制铝合金
爪手夹爪材料	高合金不锈钢