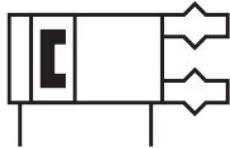


# 旋转抓手 DHRS-10-A

订货号: 1310159

FESTO



## 数据表

特性	值
规格	10
最大替换精度	0.2 mm
最大开角	180 deg
旋转对称	0.2 mm
重复精度, 爪手	0.1 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	径向
结构特点	强制先导工作运动顺序
位置检测	通过霍尔传感器
工作压力	2 bar...8 bar
爪手的最大工作频率	4 Hz
6 bar 时的最短打开时间	35 ms
6 bar 时的最短关闭时间	91 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	1 - 低耐腐蝕能力
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 1% 的金属。不包括印刷电路板、导线、电气连接器和线圈 铜的合金成分超过 1% 的金属不得使用。但印刷电路板、电缆、电气连接器和线圈除外 铜含量超过 5% 的金属不得使用。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
0.6 MPa (6 bar, 87 psi) 时, 张开总抓取扭矩	21 Ncm
总爪手扭矩, 关闭, 6 bar	15 Ncm
转动惯量	0.03 kgcm <sup>2</sup>
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	30 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	0.8 Nm
抓手最大扭矩 My, 静态	0.8 Nm
抓手最大扭矩 Mz, 静态	0.8 Nm
产品重量	44 g

特性	值
安装方式	要么： 通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套
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	高合金钢