

摆动抓手
DHWS-10-A
订货号: 1310177



数据表

特性	值
规格	10
最大替换精度	0.2 mm
最大开角	40 deg
旋转对称	0.2 mm
重复精度, 爪手	0.04 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	角型
结构特点	手柄
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	10 ms
6 bar 时的最短关闭时间	22 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
0.6 MPa (6 bar, 87 psi) 时, 张开总抓取扭矩	43 Ncm
总爪手扭矩, 关闭, 6 bar	30 Ncm
转动惯量	0.03 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 F _z , 静态	25 N
爪手的最大扭矩 M _x , 静态	0.6 Nm
抓手最大扭矩 M _y , 静态	0.6 Nm
抓手最大扭矩 M _z , 静态	0.6 Nm
产品重量	40 g

特性	值
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	精制铝合金 硬质阳极氧化处理
爪手夹爪材料	高合金钢