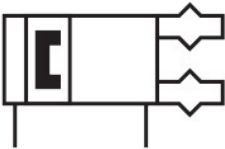


摆动抓手  
DHWS-40-A  
订货号: 1310184



数据表

| 特性                                 | 值                                        |
|------------------------------------|------------------------------------------|
| 规格                                 | 40                                       |
| 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                               | 通过接近开关                                   |
| 工作压力                               | 2 bar...8 bar                            |
| 爪手的最大工作频率                          | 3 Hz                                     |
| 6 bar 时的最短打开时间                     | 63 ms                                    |
| 6 bar 时的最短关闭时间                     | 96 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 | 1497 Ncm                                 |
| 总爪手扭矩, 关闭, 6 bar                   | 1362 Ncm                                 |
| 转动惯量                               | 3.81 kgcm <sup>2</sup>                   |
| 爪手夹爪上的最大力 F <sub>z</sub> , 静态      | 200 N                                    |
| 爪手的最大扭矩 M <sub>x</sub> , 静态        | 13 Nm                                    |
| 抓手最大扭矩 M <sub>y</sub> , 静态         | 13 Nm                                    |
| 抓手最大扭矩 M <sub>z</sub> , 静态         | 13 Nm                                    |
| 产品重量                               | 775 g                                    |

| 特性     | 值                            |
|--------|------------------------------|
| 安装方式   | 通过内螺纹和定位套<br>通过通孔和定位套<br>要么： |
| 气动接口   | G1/8                         |
| 材料说明   | RoHS 合规                      |
| 端盖材料   | PA                           |
| 外壳材料   | 精制铝合金<br>硬质阳极氧化处理            |
| 爪手夹爪材料 | 高合金钢                         |