

摆动抓手 HGWM-12-EO-G8

订货号: 185701

FESTO



数据表

特性	值
规格	12
摆动抓手夹爪的最大间隙 a_x 、 a_y	0.5 deg
最大爪手夹爪间隙 S_z	0.03 mm
最大开角	18.5 deg
重复精度, 爪手	0.02 mm
爪手夹爪的数量	2
工作模式	单作用 开
爪手功能	角型
结构特点	楔形驱动
位置检测	无
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	3.7 ms
6 bar 时的最短关闭时间	1.8 ms
工作介质	压缩空气, 符合 ISO 8573-1:2010 [7:--:]
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
弹簧返回力矩	1.3 Ncm
总爪手扭矩, 关闭, 6 bar	64 Ncm
转动惯量	215.4 kgcm ²
外部抓手指的转动惯量	560 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 F_z , 静态	20 N
爪手的最大扭矩 M_x , 静态	40 Ncm
抓手最大扭矩 M_y , 静态	40 Ncm
抓手最大扭矩 M_z , 静态	40 Ncm
每个外部爪手夹爪的最大质量	1000 g
产品重量	45 g
安装方式	夹紧
气动接口	M3
端盖材料	POM

特性	值
外壳材料	高合金不锈钢
爪手夹爪材料	高合金钢