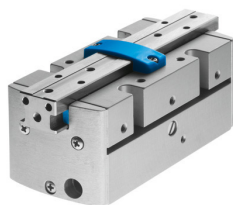


平行抓手
HGPP-12-A
订货号: 187867



数据表

特性	值
规格	12
每个爪手夹爪的行程	2.5 mm
最大替换精度	0.1 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0 mm
旋转对称	0.05 mm
重复精度, 爪手	0.02 mm
爪手夹爪的数量	2
驱动系统	气动
工作模式	双作用
爪手功能	平行
爪手力备份	无
结构特点	齿轮齿条
位置检测	通过霍尔传感器 通过电感式传感器
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	27 ms
6 bar 时的最短关闭时间	40 ms
每个外部爪手夹爪的最大质量	100 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	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
总抓取力, 打开, 6 bar	116 N
总爪手力, 关闭, 6 bar	116 N
每个爪手夹爪的抓取力, 打开, 6 bar	58 N
爪手夹爪的抓取力, 关闭, 6 bar	58 N
转动惯量	0.73 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	70 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	3 Nm

特性	值
抓手最大扭矩 My, 静态	3 Nm
抓手最大扭矩 Mz, 静态	3 Nm
产品重量	172 g
安装方式	通过内螺纹安装
气动接口	M3
材料说明	RoHS 合规
端盖材料	POM
外壳材料	硬质阳极氧化精制铝合金
爪手夹爪材料	精制铝合金, 镀镍