

平行抓手
HGPL-14-60-A-B
订货号: 3361481



数据表

特性	值
规格	14
每个爪手夹爪的行程	60 mm
最大替换精度	0.2 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0.2 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0.05 mm
旋转对称	0.2 mm
重复精度, 爪手	0.03 mm
爪手夹爪的数量	2
驱动系统	气动
安装位置	可选
工作模式	双作用
爪手功能	平行
爪手力备份	无
结构特点	双活塞 导轨 活塞闸阀 T 型 齿轮齿条
位置检测	通过接近开关
工作压力	3 bar...8 bar
爪手的最大工作频率	1 Hz
6 bar 时的最短打开时间	270 ms
6 bar 时的最短关闭时间	230 ms
每个外部爪手夹爪的最大质量	80 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-B1/B2-L
环境温度	5 °C...60 °C
总抓取力, 打开, 6 bar	126 N
总爪手力, 关闭, 6 bar	158 N
每个爪手夹爪的抓取力, 打开, 6 bar	63 N

特性	值
爪手夹爪的抓取力，关闭，6 bar	79 N
转动惯量	11.43 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 Fz，静态	500 N
爪手的最大扭矩 Mx，静态	35 Nm
抓手最大扭矩 My，静态	35 Nm
抓手最大扭矩 Mz，静态	35 Nm
导向部件的润滑间隔	5 MioCyc
产品重量	595 g
安装方式	通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套
气动接口	M5
材料说明	RoHS 合规
外壳材料	光滑阳极氧化精制铝合金
爪手夹爪材料	加硬钢