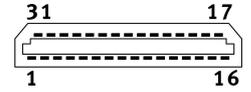


旋转夹具模块 EHMD-40-RE-GP

订货号: 4790698

FESTO



数据表

特性	值
规格	40
旋转角度	无限
每个爪手夹爪的行程	5 mm
全步步进角, 旋转	1.8 deg
步进角容差, 旋转	±5 %
爪手夹爪的数量	2
安装位置	可选
结构特点	电动旋转驱动 气爪
工作模式	平行电爪
工作原理, 旋转	混合步进电机
齿轮比	1:1
位置检测	旋转: 电机编码器 夹紧: 接近开关插槽
爪手功能	平行
电机类型	步进电机
参考	旋转: 编码器索引
转子位置编码器	增量编码器
转子位置编码器接口	RS422 TTL AB 通道 + 零索引
转子位置编码器, 编码器测量原理	光学
工作压力	1.5 bar...8 bar
最大驱动输出速度	240 1/min
持续通电率	100%
绝缘防护等级	B
最大电流, 旋转	60 mA
标称工作电压 DC	24 V
标称直流工作电压, 旋转	5 V
标称电压 DC	24 V
相位绕组电感, 旋转	11 mH
相位绕组电阻, 旋转	5.8 Ohm
脉冲/圈, 旋转	500
每个相位额定电流, 旋转	0.9 A

特性	值
认证	RCM 商标
KC 标记	KC-EMV
CE 认证 (见合格声明)	符合欧盟电磁兼容性指令 符合欧盟 RoHS 指令
CE 标记 (见合格声明)	符合英国 EMC 指令
抗振性	运输应用测试, 严重性等级 1, 符合 FN 942017-4 和 EN 60068-2-6 标准
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364 区域 III
储存温度	-20 °C...70 °C
相对空气湿度	0 - 85% 无冷凝
防护等级	IP20
环境温度	0 °C...40 °C
爪手夹爪的抓取力, 关闭, 6 bar	25 N
每个爪手夹爪的抓取力	5 N...35 N
电机保持扭矩, 旋转	0.3 Nm
转动惯量, 旋转	1.25E-05 kgm ²
最大输出扭矩	0.3 Nm
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	30 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	0.7 Nm
抓手最大扭矩 My, 静态	1.5 Nm
抓手最大扭矩 Mz, 静态	0.7 Nm
最大标称负载	250 g
进给常数	1.48 mm/r
产品重量	577 g
电气接口 1, 功能	2x 编码器 2x 电机
电气接口 1, 连接类型	插头
电气接口 1, 连接系统	连接型式 F1
电气接口 1, 接口/线芯数	31
安装方式	通过燕尾槽
气动接口	QS-4
材料说明	RoHS 合规
盖子材料	PA
外壳材料	阳极氧化精制铝合金