

平行抓手

HGPT-25-A-B-G1

订货号: 560205

FESTO



数据表

特性	值
规格	25
每个爪手夹爪的行程	6 mm
最大替换精度	0.2 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax 、 ay	0.1 deg
最大爪手夹爪间隙 Sz	0.02 mm
旋转对称	0.2 mm
重复精度, 爪手	0.04 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	在打开时
结构特点	楔形驱动 强制先导工作运动顺序
位置检测	通过接近开关
工作压力	4 bar...8 bar
封锁空气的工作压力	0 bar...0.5 bar
爪手的最大工作频率	3 Hz
6 bar 时的最短打开时间	24 ms
6 bar 时的最短关闭时间	48 ms
每个外部爪手夹爪的最大质量	110 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
防护等级	IP40
环境温度	5 °C...60 °C
转动惯量	1.479 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 F_z , 静态	1200 N
爪手的最大扭矩 M_x , 静态	50 Nm
抓手最大扭矩 M_y , 静态	45 Nm

特性	值
抓手最大扭矩 M_z , 静态	35 Nm
导向部件的润滑间隔	5 MioCyc
产品重量	353 g
安装方式	要么: 通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套 通过通孔和定位销 通过内螺纹和定位销
气接口, 被堵的空气	M5
气动接口	M5
材料说明	RoHS 合规
端盖材料	高合金不锈钢
外壳材料	阳极氧化铝
爪手夹爪材料	加硬钢