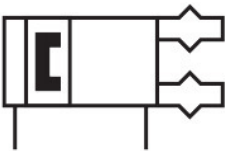


旋转抓手
HGRT-40-A
订货号: 563912



数据表

特性	值
规格	40
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
最大开角	180 deg
旋转对称	0.2 mm
重复精度, 爪手	0.02 mm
爪手夹爪的数量	2
安装位置	可选
工作模式	双作用
爪手功能	径向
结构特点	强制先导工作运动顺序
位置检测	通过接近开关 通过电感式传感器
工作压力	3 bar...8 bar
爪手的最大工作频率	2 Hz
6 bar 时的最短打开时间	283 ms
6 bar 时的最短关闭时间	320 ms
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	1 - 低耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364-B1/B2-L
环境温度	5 °C...60 °C
0.6 MPa (6 bar, 87 psi) 时, 张开总抓取扭矩	3892 Ncm
总爪手扭矩, 关闭, 6 bar	3526 Ncm
转动惯量	13.87 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	400 N
抓手最大扭矩 My, 静态	17.5 Nm
抓手最大扭矩 Mz, 静态	1.6 Nm
导向部件的润滑间隔	10 MioCyc
产品重量	1580 g
安装方式	通过内螺纹和定位套
气动接口	G1/8

特性	值
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