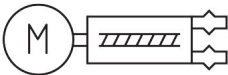
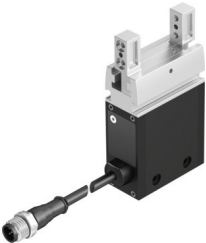


平行抓手
EHPS-16-A-LK
订货号: 8103809

FESTO



数据表

特性	值
规格	16
每个爪手夹爪的行程	10 mm
最大替换精度	0.2 mm
摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay	0.4 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	电驱
安装位置	可选
爪手功能	平行
结构特点	蜗轮减速机 T 型 齿轮齿条 电爪
符合标准	IEC 61010-1
导轨	滑动轴承导轨
位置检测	带霍尔传感器 带集成位移编码器 通过 IO-Link 接口
电机类型	DC 伺服电机
准备就绪状态指示	LED
最大周期频率	1.1 Hz
每个外部爪手夹爪的最大质量	100 g
最大电流消耗	1 A
标称工作电压 DC	24 V
允许的电压波动	+/- 10 %
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 符合英国 RoHS 指令

特性	值
欧盟境外防爆认证	EPL Db (GB) EPL Gb (GB)
防爆	1 区 (UKEX) 21 区 (UKEX)
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-B2-L
适用于锂离子电池生产	不使用铜含量超过 5% 的金属。例外情况：印刷电路板、电缆、电插头连接器和线圈
声压级	70 dB(A)
防护等级	IP40
环境温度	5 °C...60 °C
总抓取扭矩	154 N
转动惯量	0.78 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	200 N
爪手的最大扭矩 Mx, 静态	7 Nm
抓手最大扭矩 My, 静态	4.4 Nm
抓手最大扭矩 Mz, 静态	7 Nm
导向部件的润滑间隔	2 MioCyc
产品重量	296 g
协议	IO-Link®
IO-Link, 协议版本	装置 V 1.1
IO-Link, 通信模式	COM3 (230.4 kBaud)
IO-Link, SIO-Mode 支持	否
IO-Link, 端口等级	设备 B
IO-Link, 气口数量	装置 1
IO-Link, 过程数据长度 OUT	8 字节
IO-Link, 过程数据内容 OUT	16 位 (ControlWord) 16 位 (GrippingPosition) 8 位 (GrippingForce) 8 位 (GrippingMode) 8 位 (GrippingTolerance) 8 位 (WorkpieceNo)
IO-Link, 过程数据长度 IN	6 字节
IO-Link, 过程数据内容 IN	16 位 (ActualPosition) 16 位 (ErrorNumber) 16 位 (StatusWord)
IO-Link, 最短周期时间	5 ms
IO-Link, 所需数据存储	500 Byte
IO-Link, 设备 ID	0x000031
电气接口	5 针 带插头电缆 M12x1
安装方式	通过内螺纹和定位套 通过通孔和定位套 要么：
材料说明	RoHS 合规
外壳材料	阳极氧化精制铝合金
爪手夹爪材料	高合金不锈钢