

# 平行抓手 DHPC-...-32-A-

订货号: 8116733

FESTO



## 数据表

| 特性                | 值                                                                                               |
|-------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 规格                | 32                                                                                              |
| 每个爪手夹爪的行程         | 11 mm                                                                                           |
| 最大替换精度            | 0.2 mm                                                                                          |
| 摆动爪手夹爪的最大间隙 ax、ay | 0 deg                                                                                           |
| 最大爪手夹爪间隙 Sz       | 0 mm                                                                                            |
| 旋转对称              | 0.2 mm                                                                                          |
| 重复精度, 爪手          | 0.02 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<br>单作用<br>常闭<br>开                                                                           |
| 爪手功能              | 平行                                                                                              |
| 爪手力备份             | 无                                                                                               |
| 结构特点              | 通过安装套管进行连接<br>侧面连接方向<br>向下连接方向<br>抓手手指的扁平安装方法<br>手柄<br>抓手手指的侧面安装方法<br>抓手手指的标准安装方法<br>强制先导工作运动顺序 |
| 导轨                | 滚珠导轨                                                                                            |
| 位置检测              | 通过接近开关                                                                                          |
| 派生型               | 不使用以铜、锌或镍为主要成分的金属。例外情况: 钢铁所含的镍、化学镀镍的表面、印刷电路板、电缆、电插头连接器和线圈。                                      |
| 工作压力              | 0.1 Mpa...0.8 Mpa<br>1 bar...8 bar<br>14.5 psi...116 psi                                        |
| 爪手的最大工作频率         | 1 Hz                                                                                            |
| 6 bar 时的最短打开时间    | 114 ms...174 ms                                                                                 |
| 6 bar 时的最短关闭时间    | 55 ms...107 ms                                                                                  |
| 工作介质              | 压缩空气, 符合 ISO 8573-1:2010 [7:4:4]                                                                |

| 特性                           | 值                                                            |
|------------------------------|--------------------------------------------------------------|
| 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                    | 0 - 无耐腐蚀能力                                                   |
| 油漆湿润缺陷物质（PWIS）符合性            | VDMA24364-B2-L                                               |
| 环境温度                         | -10 °C...60 °C                                               |
| 总抓取力，打开，6 bar                | 465.9 N...493.7 N                                            |
| 总爪手力，关闭，6 bar                | 415.2 N...442.6 N                                            |
| 每个爪手夹爪的抓取力，打开，6 bar          | 233 N...246.9 N                                              |
| 爪手夹爪的抓取力，关闭，6 bar            | 207.6 N...221.3 N                                            |
| 转动惯量                         | 5.51 kgcm <sup>2</sup> ...6.08 kgcm <sup>2</sup>             |
| 爪手夹爪上的最大力 F <sub>z</sub> ，静态 | 246.8 N                                                      |
| 爪手的最大扭矩 M <sub>x</sub> ，静态   | 10.9 Nm                                                      |
| 抓手最大扭矩 M <sub>y</sub> ，静态    | 6.29 Nm                                                      |
| 抓手最大扭矩 M <sub>z</sub> ，静态    | 6.29 Nm                                                      |
| 产品重量                         | 773 g...938 g                                                |
| 安装方式                         | 通过通孔直接安装<br>通过螺纹直接安装<br>安装框架<br>通过通孔和定位销<br>通过内螺纹和定位销<br>要么： |
| 气动接口                         | M5                                                           |
| 材料说明                         | RoHS 合规                                                      |
| 外壳材料                         | 阳极氧化铝                                                        |
| 爪手夹爪材料                       | 高合金不锈钢                                                       |