

平行抓手
DHPC-...-40-A-
订货号: 8116734

FESTO



数据表

特性	值
规格	40
每个爪手夹爪的行程	15 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 单作用 常闭 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 侧面连接方向 向下连接方向 抓手手指的扁平安装方法 手柄 抓手手指的侧面安装方法 抓手手指的标准安装方法 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
工作压力	0.1 Mpa...0.8 Mpa 1 bar...8 bar 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	158 ms...370 ms
6 bar 时的最短关闭时间	67 ms...153 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	0 - 无耐腐蚀能力

特性	值
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	733.5 N...777.2 N
总爪手力，关闭，6 bar	675 N...717.2 N
每个爪手夹爪的抓取力，打开，6 bar	366.8 N...388.6 N
爪手夹爪的抓取力，关闭，6 bar	337.5 N...358.6 N
转动惯量	14.87 kgcm ² ...17.06 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 F _z ，静态	351.5 N
爪手的最大扭矩 M _x ，静态	16.15 Nm
抓手最大扭矩 M _y ，静态	9.55 Nm
抓手最大扭矩 M _z ，静态	9.55 Nm
产品重量	1396 g...1740 g
安装方式	通过通孔直接安装 通过螺纹直接安装 安装框架 通过通孔和定位销 通过内螺纹和定位销 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