

平行抓手
DHPC-6-A-NO-Z-1
订货号: 8116745



数据表

特性	值
规格	6
每个爪手夹爪的行程	2 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	单作用 开
爪手功能	平行
爪手力备份	在打开时
结构特点	通过安装套管进行连接 手柄 抓手手指的侧面安装方法 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
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	0.35 Mpa...0.8 Mpa 3.5 bar...8 bar 50.75 psi...116 psi
爪手的最大工作频率	3 Hz
6 bar 时的最短打开时间	8 ms
6 bar 时的最短关闭时间	6 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
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	禁止使用铜、锌、镍质量比例超过 1% 的金属。不包括钢铁中所含的镍、化学镀镍表面、印刷电路板、电缆、插头和线圈中的镍

特性	值
环境温度	-10 °C...60 °C
总爪手力, 关闭, 6 bar	7.8 N
爪手夹爪的抓取力, 关闭, 6 bar	3.9 N
转动惯量	0.013 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 F _z , 静态	22 N
爪手的最大扭矩 M _x , 静态	0.24 Nm
抓手最大扭矩 M _y , 静态	0.11 Nm
抓手最大扭矩 M _z , 静态	0.11 Nm
产品重量	31 g
安装方式	要么: 通过通孔直接安装 通过螺纹直接安装 安装框架
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