

平行抓手  
DHPC-10-A-NO-Z  
订货号: 8116762

FESTO



数据表

| 特性                  | 值                                                            |
|---------------------|--------------------------------------------------------------|
| 规格                  | 10                                                           |
| 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<br>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<br>手柄<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                | 0.35 Mpa...0.8 Mpa<br>3.5 bar...8 bar<br>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      | 28 ms                                                        |
| 6 bar 时的最短关闭时间      | 26 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               | 32.8 N                                                       |
| 爪手夹爪的抓取力, 关闭, 6 bar           | 16.4 N                                                       |
| 转动惯量                          | 0.049 kgcm <sup>2</sup>                                      |
| 爪手夹爪上的最大力 F <sub>z</sub> , 静态 | 33 N                                                         |
| 爪手的最大扭矩 M <sub>x</sub> , 静态   | 0.18 Nm                                                      |
| 抓手最大扭矩 M <sub>y</sub> , 静态    | 0.28 Nm                                                      |
| 抓手最大扭矩 M <sub>z</sub> , 静态    | 0.28 Nm                                                      |
| 产品重量                          | 66 g                                                         |
| 安装方式                          | 要么:<br>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 |
| 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                                                       |