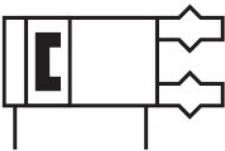


平行抓手 DHPC-L-10-A-B

订货号: 8116774



数据表

特性	值
规格	10
每个爪手夹爪的行程	4 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
爪手功能	平行
爪手力备份	无
结构特点	向下连接方向 手柄 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
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	0.2 Mpa...0.8 Mpa 2 bar...8 bar 29 psi...116 psi
爪手的最大工作频率	3 Hz
6 bar 时的最短打开时间	15 ms
6 bar 时的最短关闭时间	15 ms
每个外部爪手夹爪的最大质量	25 g
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	适用于铜/锌/镍值降低的电池生产 (F1a)

特性	值
环境温度	-10 °C...60 °C
总抓取力, 打开, 6 bar	51.2 N
总爪手力, 关闭, 6 bar	43 N
每个爪手夹爪的抓取力, 打开, 6 bar	25.6 N
爪手夹爪的抓取力, 关闭, 6 bar	21.5 N
转动惯量	0.057 kgcm ²
爪手夹爪上的最大力 F _z , 静态	33 N
爪手的最大扭矩 M _x , 静态	0.18 Nm
抓手最大扭矩 M _y , 静态	0.28 Nm
抓手最大扭矩 M _z , 静态	0.28 Nm
产品重量	59 g
安装方式	要么: 通过通孔直接安装 通过螺纹直接安装 通过通孔和定位销 通过内螺纹和定位销
气动接口	M3
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