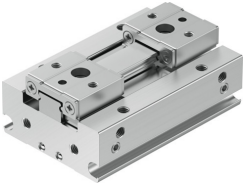


平行抓手
HPPF-8-16-A
订货号: 8133731



数据表

特性	值
规格	8
总行程	16 mm
每个爪手夹爪的行程	8 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
重复精度, 爪手	0.03 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
缓冲	两端带弹性缓冲环/垫
爪手功能	平行
爪手力备份	无
结构特点	抓手手指的扁平安装方法 齿轮齿条 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	0.15 Mpa...0.7 Mpa 1.5 bar...7 bar 21.75 psi...101.5 psi
爪手的最大工作频率	2 Hz
6 bar 时的最短打开时间	32 ms
6 bar 时的最短关闭时间	31 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 区域 III
适用于锂离子电池生产	产品符合用于电池生产的 Festo 内部产品定义：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

特性	值
洁净室等级	7 级, 符合 ISO 14644-1
环境温度	-10 °C...60 °C
总抓取力, 打开, 6 bar	54.44 N
总爪手力, 关闭, 6 bar	54.44 N
每个爪手夹爪的抓取力, 打开, 6 bar	27.22 N
爪手夹爪的抓取力, 关闭, 6 bar	27.22 N
爪手夹爪上的最大力 Fz, 静态	60 N
最大力矩 Mx	0.9 Nm
最大力矩 My	0.4 Nm
最大力矩 Mz	0.4 Nm
产品重量	83 g
安装方式	通过通孔直接安装 通过螺纹直接安装
气动接口	M3
材料说明	RoHS 合规
端盖材料	阳极氧化精制铝合金
盖子材料	阳极氧化精制铝合金
端板材料	高合金不锈钢
外壳材料	阳极氧化精制铝合金
爪手夹爪材料	高合金钢
活塞密封件材料	TPE-U(PU)
O 型圈材料	NBR
螺钉材料	涂层钢
齿条材料	高合金不锈钢