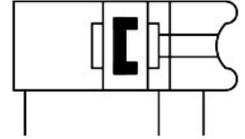


机器人套件—形状自适应抓手

DHEF-20-A-RA50

订货号: 8210811

FESTO



数据表

特性	值
规格	20
伸缩帽派生型	标准
行程	66 mm
抓取的最小直径	12 mm
要抓取的最大直径	38 mm
安装位置	可选
工作模式	双作用
抓手功能	适配
结构特点	逆变帽 强制先导工作运动顺序
导轨	基本指南
位置检测	通过接近开关
拾取公差	± 4 mm
存储公差	± 2 mm
成套球阀的工作压力	0.1 Mpa...0.8 Mpa 14.5 psi...116 psi
球阀驱动单元的工作压力	1 bar...8 bar
伸缩帽的工作压力	0.007 Mpa...0.01 Mpa 0.07 bar...0.1 bar 1.015 psi...1.45 psi
伸缩帽的破裂压力	0.03 Mpa 0.3 bar 4.35 psi
减压阀建议流量	10 l/min
抓手的最大工作频率	1 Hz
返回行程时间	290 ms
前进时间	270 ms
无抓取物体时的最大速度	290 mm/s
抓取时的最大速度	120 mm/s
6 bar 时的理论力值, 前进行程	158 N
6 bar 时的理论力值, 返回行程	189 N
伸出距离最长时的动态横向力	2.3 N
被抓取物体上的接触力	20 N

特性	值
与抓手轴平行的静态夹持力	26 N
与抓手轴垂直的静态夹持力	45 N
端位的冲击能量	0.1 J
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	不可用润滑介质工作
耐腐蚀等级 CRC	2 - 中等耐腐蚀能力
油漆湿润缺陷物质 (PWIS) 符合性	VDMA24364 区域 III
环境温度	0 °C...60 °C
转动惯量	1.29 kgcm ²
有效负载参考值	1 kg
产品重量	475 g
移动质量	60 g
关于运动质量的信息	无逆变帽
安装方式	符合 ISO 9409 标准
气动接口	M5
材料说明	RoHS 合规
盖子材料	VMQ (硅)
外壳材料	阳极氧化铝
端盖材料	过程自动化系统
供货范围	1x Velcro® 卷 1x 电磁阀 1x 比例压力调节阀 2x 接近开关 3x 连接电缆
驱动系统	气动