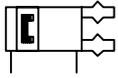


旋轉夾爪 HGR

FESTO

技術參數

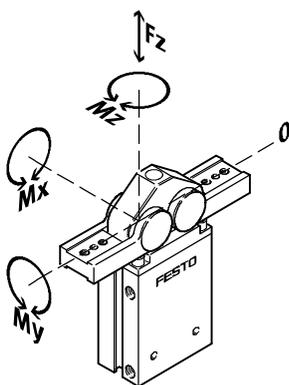


材料
 外殼: 硬化的陽極氧化鋁
 夾爪夾頭: 硬化的陽極氧化鋁
 端蓋: 聚醋酸酯



技術參數

下載 CAD 相關資料 → xdki.festo.com.tw



活塞直徑∅	10	16	25	32	40
連接口	M3		M5	G1/8	
開角	[°] 180				
6 bar 時最大夾爪長度	[mm] 40	60	80	100	120
6 bar 時每個夾爪	打開 [Ncm] 7.5	28	98	180	300
夾頭的抓取力	閉合 [Ncm] 6.6	25	80	150	250
重複精度 ¹⁾	[mm] μ 0.1				
最大工作頻率	[Hz] 4				
最大容許出力 F _z	[N] 14	25	39	55	83
最大容許扭矩 M _x	[Nm] 0.1	0.3	0.6	1	1.9
最大容許扭矩 M _y	[Nm] 0.5	1.5	3	4.7	9.9
最大容許扭矩 M _z	[Nm] 0.4	1	2	3.2	6.7
長度	[mm] 14	19	30	38	49
寬度 (閉合時)	[mm] 24	33	44	51	59
高度	[mm] 61	88	107	129	140

1) 在穩定條件下，連續朝夾爪夾頭運動方向工作100個行程時，端點位置的變化量。

工作條件

工作壓力	[bar]	2 ... 8
環境溫度 ¹⁾	[°C]	+5 ... +60

1) 注意近接感測器的工作範圍。

訂貨代號

HGR				A	
型號					
HGR	旋轉夾爪				
活塞直徑 ∅ [mm]					
10, 16, 25, 32, 40					
位置感測					
A	透過近接感測器				

訂貨實例:

HGR-40-A

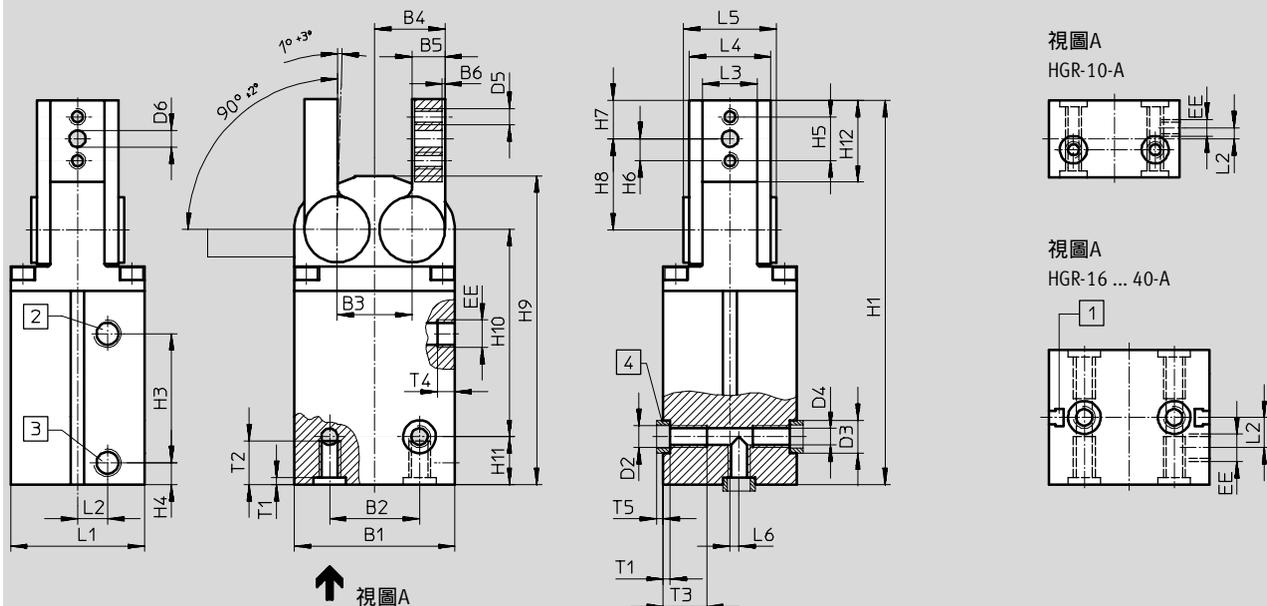
週邊元件概覽

→ 頁碼 1-225

旋轉夾爪 HGR

尺寸
旋轉夾爪

CAD 資料 → xdki.festo.com.tw



- [1] 感測器溝槽，用於安裝近接感測器SME-/SMT-8 (不適用於 HGR-10-A)
- [2] 供氣口，關閉
- [3] 供氣口，打開
- [4] 定位套 ZBH (供貨範圍內包含2件)

∅	B1	B2	B3	B4	B5	B6	D2	D3	D4	D5	D6	EE	H1	H2	H3	H4	H5	H6
[mm]		±0.02						∅ H8/h7	∅ +0.1	∅	∅ H8							
10	24	15	11	10.5	5	0.5	M3	5	2.5	M2.5	2	M3	60.8	34.5	16	8.8	8	4
16	33.4	16	16	15.5	6	1	M3	5	2.5	M3	2	M3	88.2	53.2	23	12.25	8	4
25	44	25	19.2	18.6	8	1	M4	7	3.3	M4	3	M5	107.2	63.5	24.7	14.3	10.5	5.25
32	51	29	22.8	21.4	10	1	M6	9	5.1	M5	4	G $\frac{1}{8}$	128.5	75	25	20	14	7
40	59	33	27.6	25.8	12	1	M8	12	6.4	M6	5	G $\frac{1}{8}$	140	80.5	47	8	16	8

∅	H7	H8	H9	H10	H11	H12	L1	L2	L3	L4	L5	L6	T1	T2	T3	T4	T5
[mm]	-0.3	±0.05			-0.05	±0.2			+0.01/+0.03				±0.02	+0.1		+1	+0.5
10	6.25	14.75	49.3	27.5	12.3	12.5	14	2	6.5	10.5	12	2	1.2	12.3	-	3.5	1.2
16	7	20	73.7	53.7	7.5	17.5	19	5.5	10	16	18.5	-	1.2	7	7	4.5	1.2
25	10.25	23.95	87.7	65.5	7.5	20.8	29.5	8.75	13	20	24	-	1.6	7	8	6.5	1.4
32	14	29	101.9	74.5	11	27.5	38	9.5	14	22	26	-	2.1	10	15	6.5	1.9
40	14	33.2	112.5	75.5	17.5	29.7	49	11	20	30	34	-	2.6	15	16	6.5	2.4

移動單元
標準夾爪
1.7