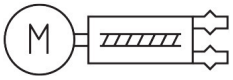
Паралельний захват
HEPP-36-45-EC

Номер деталі: 8146663





General operating condition

Технічні дані

Особливості	Значення
Розмір	36
Повний хід	45 мм
Хід на губку захвату	22.5 мм
Максимальний люфт щелеп захвату Sz	0.35 мм
Точність повторюваності захвату	0.02 мм
Кількість захватних губок	2
Тип приводу	Електричний
Положення монтажу	Будь-який
Режим роботи контролера	операція інтерполяції по Fieldbus
Функція захвату	Паралельний
Конструкція	Зубчастий ремінь електричний захват Кулькогвинтова передача
Напраямна	Роликова напрямна
Визначення положення	Енкодер двигуна
Підтримка в конфігурації	Файл ESI
Символ	00992258
Варіанти	Не використовуються метали з міддю, цинком або нікелем в якості основного компонента Виняток становлять нікель в сталі, хімічно нікельовані поверхні, друковані плати, кабелі, електричні роз'єми та котушки.
Давач положення ротора	Енкодер абсолютний однооборотний
Принцип вимірювання давачем положення ротора	магнітний
Індикатор готовності	LED
Швидкість позиціонування захвату	≤40 мм/с
Прискорення позиціонування захвату	≤1 м/с²
Швидкість захоплення захвату	3 мм/с
Кількість MAC-адрес	4
Максимальне споживання електроенергії	3000 мА
Максимальне споживання струму навантаження	2 A
Логіка споживання максимального струму	1 A
Номінальна робоча напруга постійного струму	24 В
Номінальна напруга, живлення логіки постійного струму	24 В
Номінальна напруга живлення DC	24 В
Номінальний струм, двигун	1.3 A
Дозволений діапазон навантажувального струму	± 10 %
Допустимий діапазон напруги логіки	± 10 %

Особливості	Значення
Знак KC	KC-EMV
Знак CE (див. декларацію про відповідність)	Згідно директиви EU EMC Згідно директиви ЄС RoHS
Знак UKCA (див. Декларацію відповідності)	Згідно з інструкціями Великобританії щодо EMC Відповідно до правил RoHS Великобританії
Ударостійкість	Шокове випробування з рівнем інтенсивності 2 відповідно до FN 942017-5 та EN 60068-2-27
Клас корозійної стійкості (CRC)	0 - відсутність корозійного напруження
Відповідність LABS	VDMA 24364 Зона III
Придатність для виробництва Li-ion акумуляторів	Метали з масовим вмістом міді, цинку або нікелю більше 1% виключаються з використання.Винятки становлять нікель в сталі, хімічно нікельовані поверхні, друковані плати, кабелі, електричні роз'єми та котушки.
Клас "чистої кімнати"	Клас 6 згідно з ISO 14644-1
Стійкість до вібрації	Тестування стійкості під час транспортування при вібраціях 2-го рівня інтенсивності відповідно до FN 942017-4 та EN 60068-2-6
Відносна вологість	0 - 95 % Не конденсується
Рівень шуму	60 дБ(A)
Ступінь захисту	IP40
Температура навколишнього середовища	0 °C ... 50 °C
загальна сила захоплення	520 H
Діапазон сили захоплення на одну губку захвату	260 H
Момент інерції	54 кг·см²
Максимальне зусилля на губках захвату Fz статичне	1100 H
Максимальний момент на губках захоплення Mx статичний	13.9 H·м
Максимальний статичний момент на губці захвату My	34.5 H·м
Максимальний статичний момент на губках захвату Mz	13.9 H·м
Максимальне номінальне навантаження	2 кг
Номінальний крутний момент	0.183 H·м
Інтервал повторного змащування напрямних елементів	1 Млн ЦП
Вага продукту	2100 г
Профіль комунікації	CiA402 EoE (Ethernet через EtherCAT) FoE (файл через EtherCAT)
Інтерфейс Fieldbus, тип підключення	Розетка
Інтерфейс Fieldbus, технологія підключення	M12x1, D-кодування згідно EN 61076-2-101
Інтерфейс Fieldbus, кількість контактів/проводів	4
Інтерфейс Fieldbus, протокол	EtherCAT
Електричне підключення	2x M12
З'єднання Fieldbus	EtherCAT
Тип кріплення	З внутрішньою різьбою та центруючою втулкою
Інформація про матеріали	Відповідно до RoHS
Матеріал корпусу	Анодований алюміній
Матеріал захватних губок	Сталь