



FOYOT

知识产权声明:
本设计的结构和参数知识产权归:
江蘇电子技术有限公司 所有,在未经
本公司书面许可,不得复制或仿制。
如发现被复制或仿制将受到法律的严惩。

GB/T 1804-m
未注明加工公差极限偏差

螺纹公差	+2P
角度	$\pm 1^\circ$

30以上	± 2.0	± 4.0
6~30	± 1.0	± 2.0
3~6	± 0.5	± 1.0
0.5~3	± 0.2	± 0.4
半径范围	精密中等级	最粗等级

圆弧半径类

>400~1000	± 0.8
>120~400	± 0.5
>30~120	± 0.3
>6~30	± 0.2
>0.5~6	± 0.1

基本尺寸 公差值

机械加工类

图 幅

ISO:A3:420X297

设计软件

Solid works

永杰机械CAD

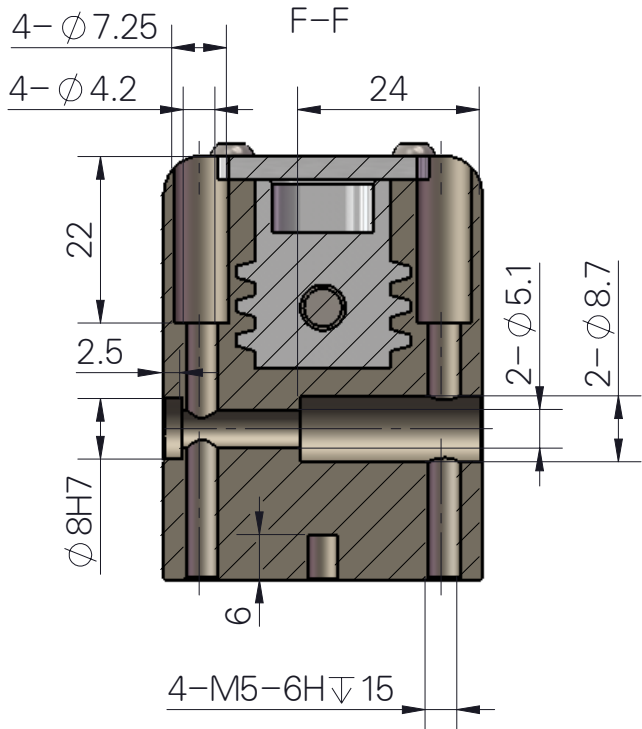
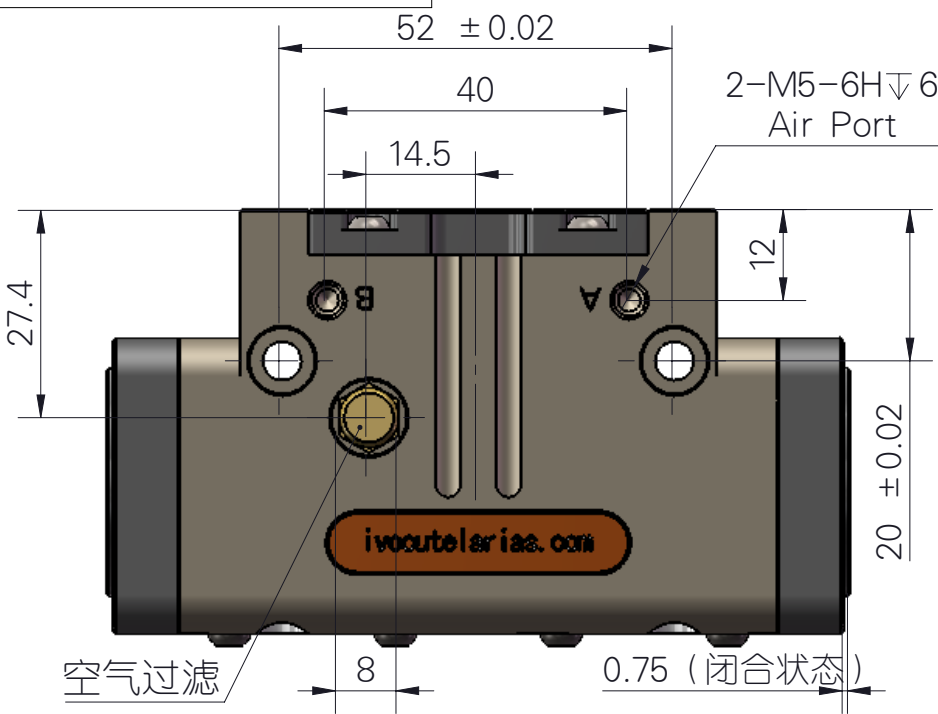
特性标记及处数

特性分类 符号 处数

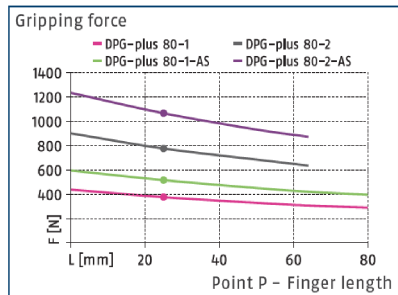
关键特性 KEY

重要特性

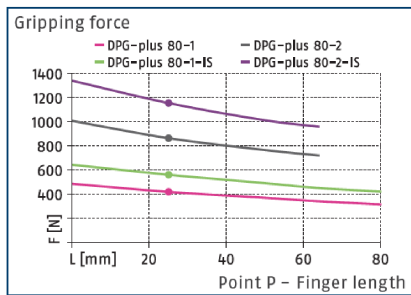
没按比例打印,如有怀疑请询问,不要测量图纸,图中遗漏的尺寸按3D模型执行



Gripping force O.D. gripping



Gripping force I.D. gripping



名称: 气动全密封平行两爪

Name: Pneumatic full seal parallel two claws

型号 (Model): FY-DPG-Plus-80-1

P:空气压力 (bar) P:Air Pressure(bar)

L:到作用点距离 (mm) L:Exertion Length(mm)

开闭范围 (Stoke): 16mm

产品重量 (Weight): 0.78kg

最大附件长度 (Max. length attach): 77mm

配管连接口 (Fitting size): M5

理论夹持力-开 (Gripping force :Open): 415N

理论夹持力-闭 (Gripping force : Close): 375N

开闭时间 (Closeing/Opening time): 0.02/0.02sec

重复精度 Repeat accuracy: 0.02mm

连续使用次数 (Continuation usage amount): 50

使用气压 (Operating pressure): 3~8bar

周围温度 (Ambient temperature): -5 to 60°C (-10 to 130°C)

润滑 (Lubrication): 不需要 (Needless)

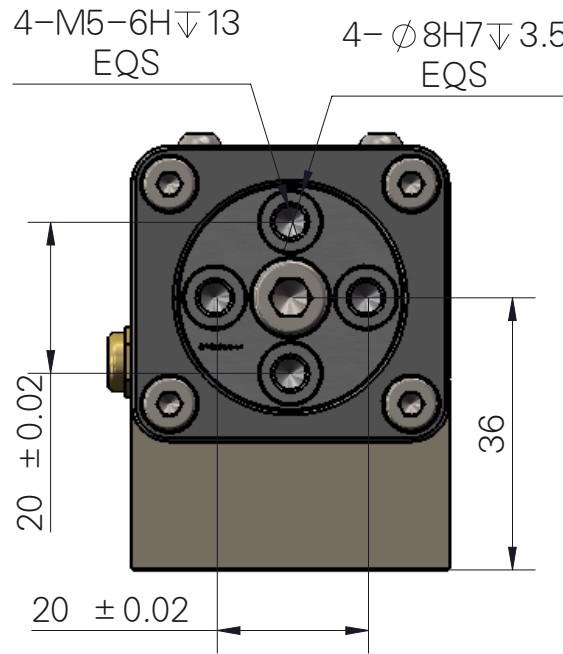
根据 IEC60529 标准安全防护: IP67

Safety protection according to IEC60529 standard: IP67

所有数据在 7Bar 时测量 (All data were measured at 7 Bar)

重复精度: 连续动作 100 次以后的检测值

After 100 consecutive strokes to end positions



警告:

- 当操作夹爪工作时, 请人员务必远离夹爪和机器人的活动部位, 否则将会造成人身伤害的险;
- 由于不同物件有其不同的摩擦系数, 当初次夹持工件时, 请在空旷场地进行试夹, 确保夹稳后方可装机工作, 否则将会有跌落工件砸伤机器或人员的风险

Warning:

- When operating the gripper, please keep away from it Gripper and robot's moving parts, otherwise it will Risk of personal injury;
- Because different objects have different friction coefficients, When clamping the workpiece for the first time, please try clamping in an open field. Ensure that the clamping is firm before the machine can work, otherwise it will There is a risk that falling workpieces may damage machines or personnel.