



Numer produktu: 0213149

GRF 14-95 Palec chwytaka

- Zazwyczaj chronione i umieszczane przy użyciu prowadnic palców ZTS a wycofywane przy użyciu prowadnic ANF.
- Pneumatyczna funkcja sprężyny powrotnej jednokierunkowej.
- Wsuwanie, aby zwiększyć zasięg, odbywa się przy użyciu przedłużek ramion VLR.
- W pełni kompatybilna z modułowym systemem chwytaków/EOAT firmy SAS.

Ogólne

Numer artykułu, alternatywny

E14401000

Waga

30 - 30 g

EOAT (Końcówka ramienia robota)

Stożenie (E)

95 °

Siła

16 N

Z obsługą czujnika

False

Wymiar DWG

Średnica

14 mm

Długość

19 mm

Długość

77 mm

Gwint

M12 x 1 in

Gwint

M5 in

Rysunki wymiarowe 

