



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

知识声明:
本设计的结构和技术参数知识产权归:
江越煜电子科技有限公司 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
未注明加工公差的范围偏差

螺纹公差	+2P
角度	±1°

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	
------	--

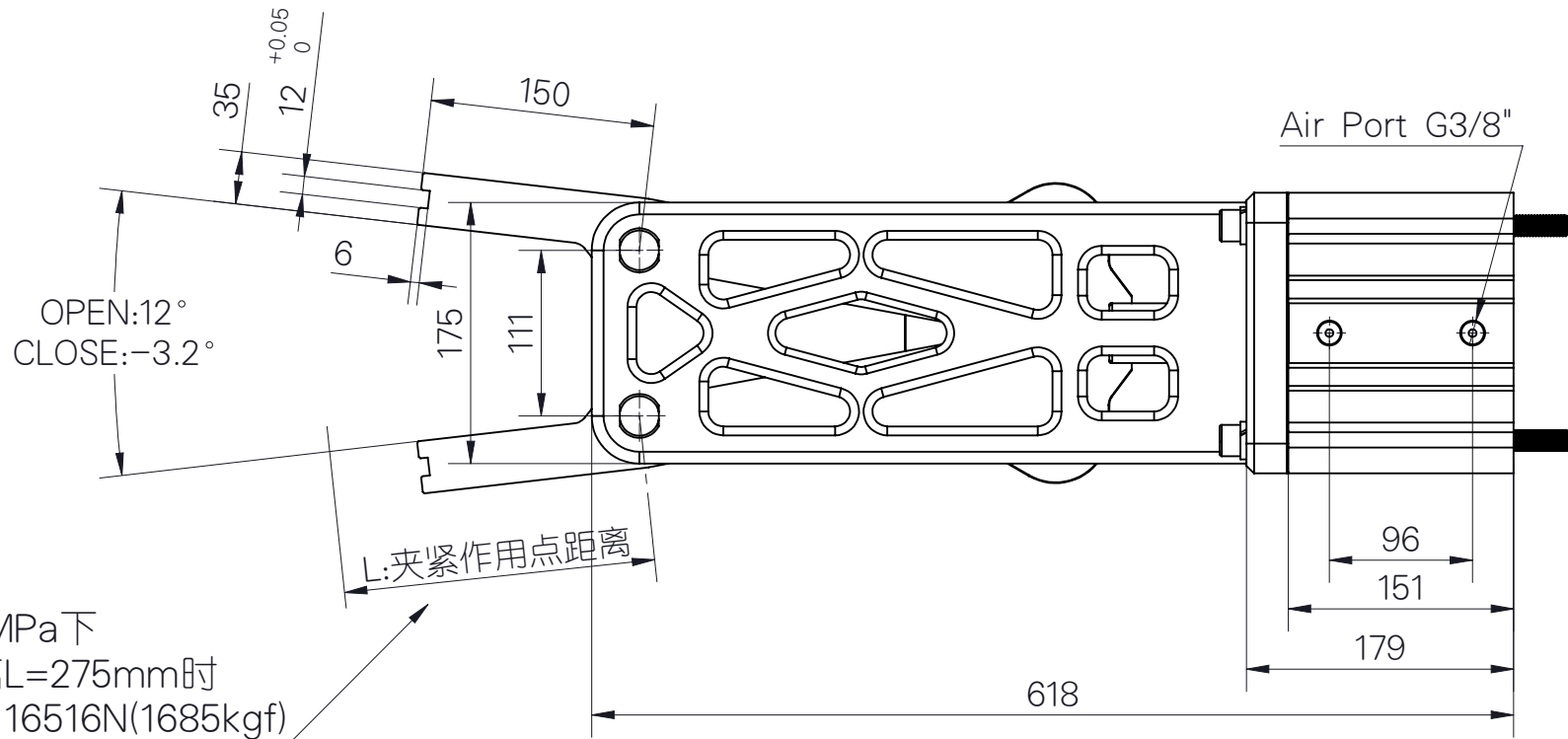
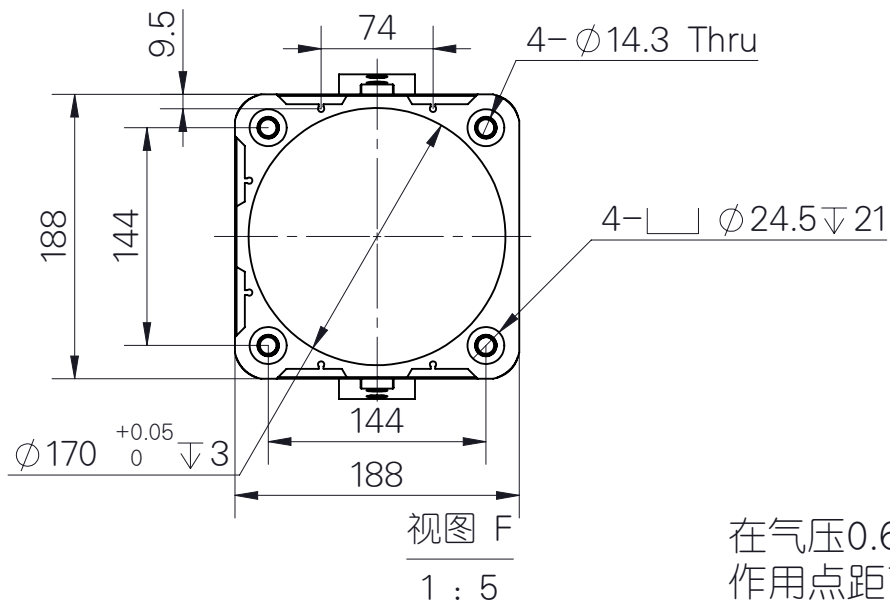
永杰机械CAD	
---------	--

--	--

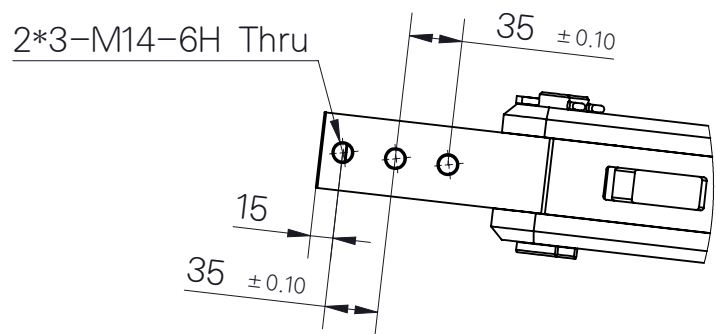
--	--

--	--

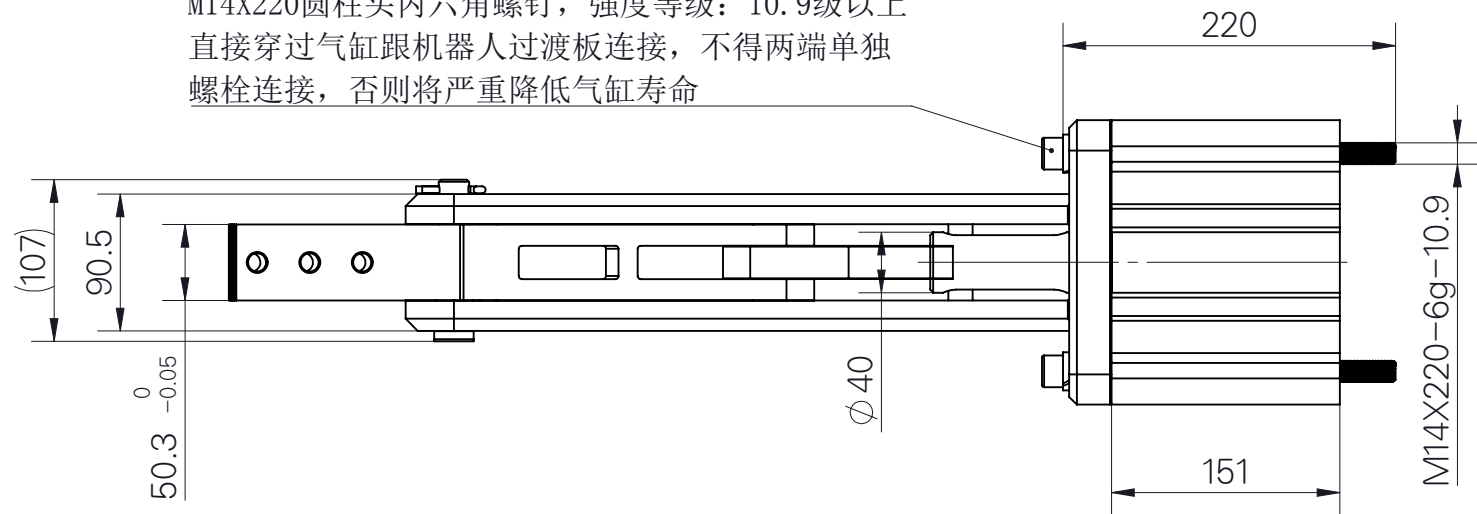
特性分类	符号	处数
关键特性	KEY	
重要特性		



在气压0.6MPa下
作用点距离L=275mm时
夹紧力为: 16516N(1685kgf)



M14X220圆柱头内六角螺钉, 强度等级: 10.9级以上
直接穿过气缸跟机器人过渡板连接, 不得两端单独
螺栓连接, 否则将严重降低气缸寿命



名称: 气动锻造专用夹爪-D160

型号: FY12H-D160

夹爪基本参数

- 建议所夹持直径尺寸: 直径Φ20~250mm
- 夹持有效摆角范围: -3.2度~12度
- 驱动气缸缸径: Φ160mm
- 夹持力: $F=7.57*10 *P/L (N)$
(其中P=输入气压MPa, L=夹爪旋转中心长度mm)
- 气管类型: G3/8"
- 开闭时间: 0.1~0.5Sec
- 使用气压: 0.4~0.8Mpa
- 重量: 51.7kg.

建议被夹持的工件重量在: 85kg (max)

					浙江梵煜电子科技有限公司			
					Zhejiang FOYOT Electronics Technology co.,LTD			
					FY12H-D160			
标记	处数	更改文件号	签字	日期	图样标记	数量	重量	比例
设计			标准化					
校对			审核					
审核			董服强				51.704	1:5
工艺			日期	2025年5月13日	共1张	第1张		