







DATAARK

RG2-FT

V1.0

1 Dataark

| Overordnede egenskaber | Min. | Typisk | Maks. | Enheder |
|--|-----------------------------------|--------------|--------------|-----------------|
| Payload  Friktionsgreb  2 Kg | - - | - - | 2 4,4 | [kg] [lb] |
| Payload Selvlåsende greb   4 Kg | - - | - - | 4 8,8 | [Kg] [lb] |
| Rækkevidde i alt (justerbar) | 0 0 | - - | 100 3,93 | [mm] [tomme] |
| Fingerpositionsopløsning | - - | 0,1 0,004 | - - | [mm] [tomme] |
| Gentagelsesnøjagtighed | - - | 0,1 0,004 | 0,2 0,007 | [mm] [tomme] |
| Vendeslør | 0,2 0,007 | 0,4 0,015 | 0,6 0,023 | [mm] [tomme] |
| Gribe kraft (justerbar) | 3 | - | 40 | [N] |
| Gribehastighed* | 55 | 110 | 184 | [mm/s] |
| Gribetid** | 0,04 | 0,07 | 0,11 | [s] |
| Justerbar nøjagtighed for vipning af beslag | - | < 1 | - | ° |
| Temperatur af driftsomgivelser | 5 | - | 50 | [°C] |
| Opbevaringstemperatur | 0 | - | 60 | [°C] |
| Motor | Integreret, elektrisk BLDC | | | |
| IP-klasse | IP54 | | | |
| Dimensioner | 219 x 149 x 49 8,6 x 5,9 x 1,9 | | | [mm] [tomme] |
| Produktvægt | 0,98 2,16 | | | [kg] [lb] |

* se hastighedstabel 4

** baseret på i alt 8 mm bevægelse mellem fingrene. Hastigheden er lineært proportional med kraften. For yderligere oplysninger henvises til hastighedstabelen på side 4.

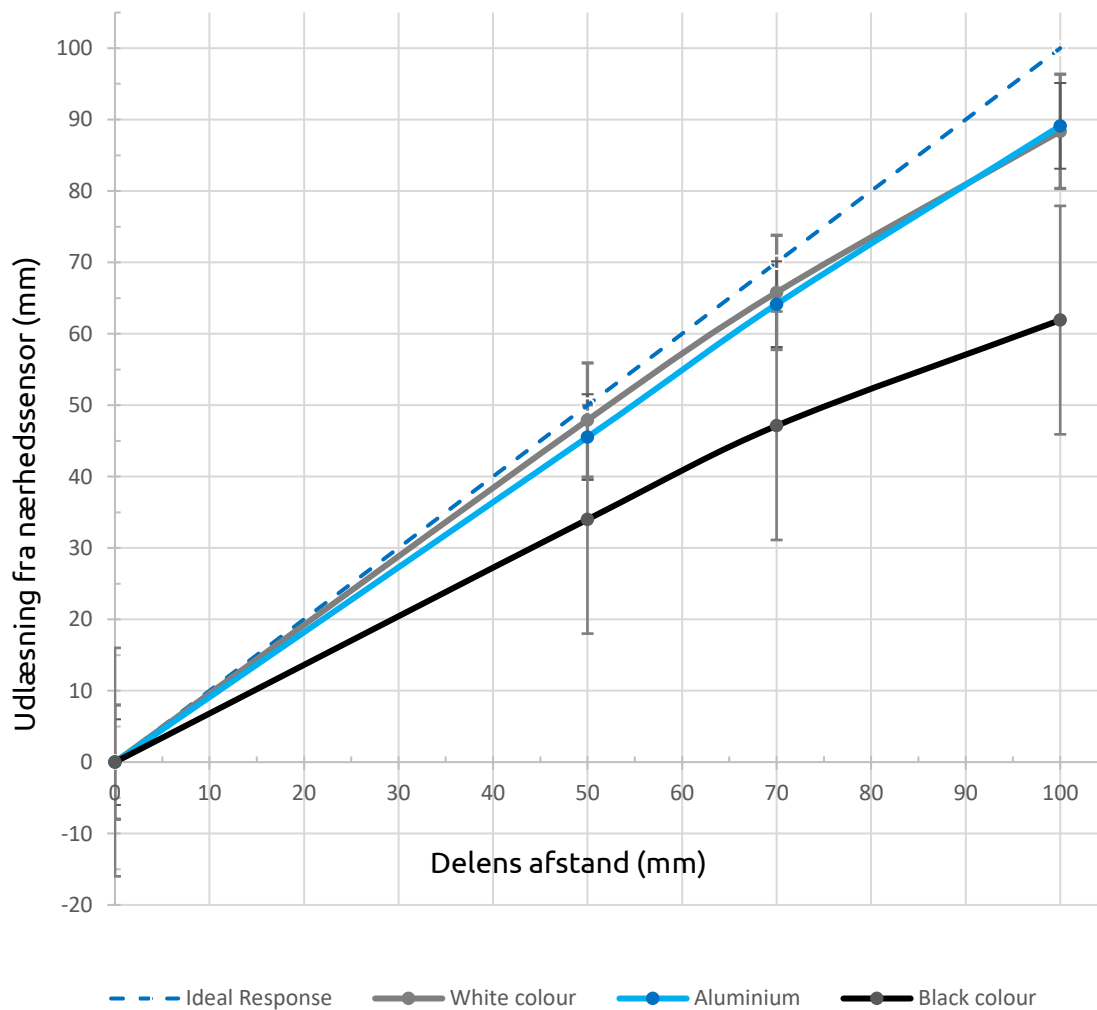
| Kraftsensorens egenskaber | Fxy | Fz | Txy | Tz | Enheder |
|--|--------------|-------------|-------|-------|-------------------------|
| Nominal kapacitet (NC) | 20 | 40 | 0,7 | 0,5 | [N] [Nm] |
| Overbelastning af enkelt akse | 200 | 200 | 200 | 200 | [%] |
| Støjfri opløsning | 0,1 | 0,4 | 0,008 | 0,005 | [N] [Nm] |
| Deformering af enkelt akse ved NC | 0,4 0,015 | 0,1 0,04 | 2 | 5 | [mm] [°] [tomme] [°] |
| Fuld ikke-linearitet Temperaturkompensation | < 2 | | | | [%] |

| Nærhedssensorens egenskaber | Min. | Typisk | Maks. | Enheder |
|-----------------------------|--------|------------|-------------|-----------------|
| Følsomhedsområde | 0 0 | - - | 100 3,93 | [mm] [tomme] |
| Nøjagtighed | - - | 2 0,078 | - - | [mm] [tomme] |
| Ikke-linearitet* | - | 12 | - | [%] |

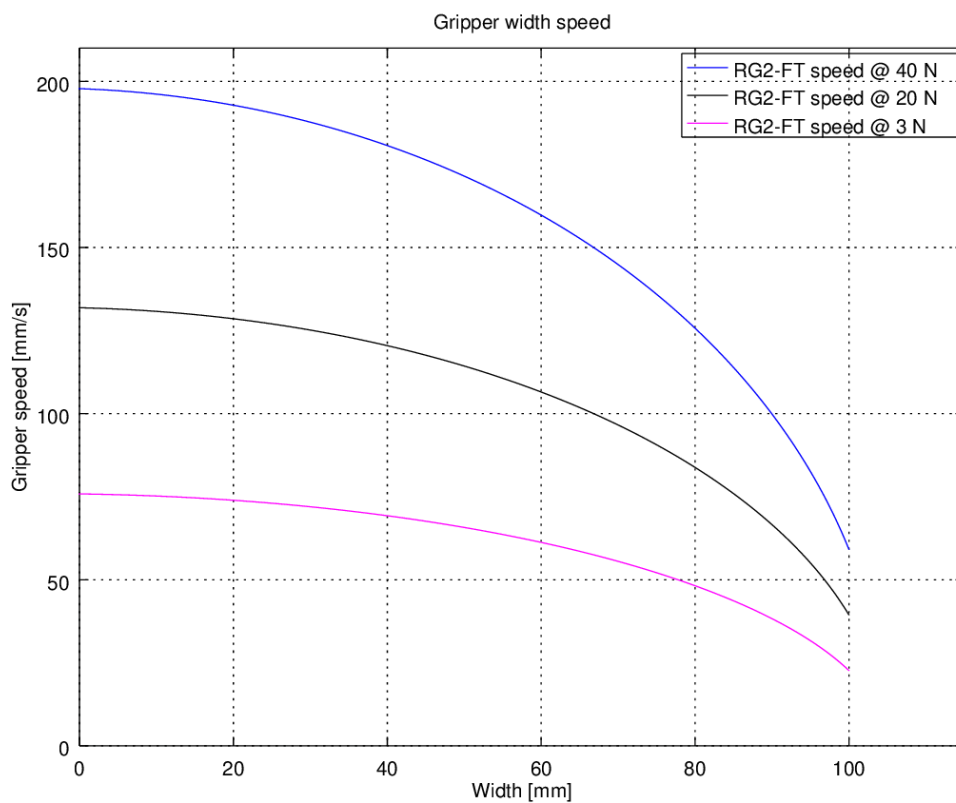
* ikke-linearitet henviser til maksimalværdien og afhænger af emnets egenskaber (f.eks. overfladetype og farve)

| Driftsforhold | Minimum | Typisk | Maksimum | Enhed |
|--|---------|--------|-----------|--------------|
| Krav til strømforsyning (PELV) | 24 | - | 24 | [V] |
| Strømforbrug | 6,5 | - | 22 | [W] |
| Driftstemperatur | 0 32 | - - | 55 131 | [°C] [°F] |
| Relativ fugtighed (ikke-kondenserende) | 0 | - | 95 | [%] |
| Beregnet MTBF (levetid) | 30.000 | - | - | [Timer] |

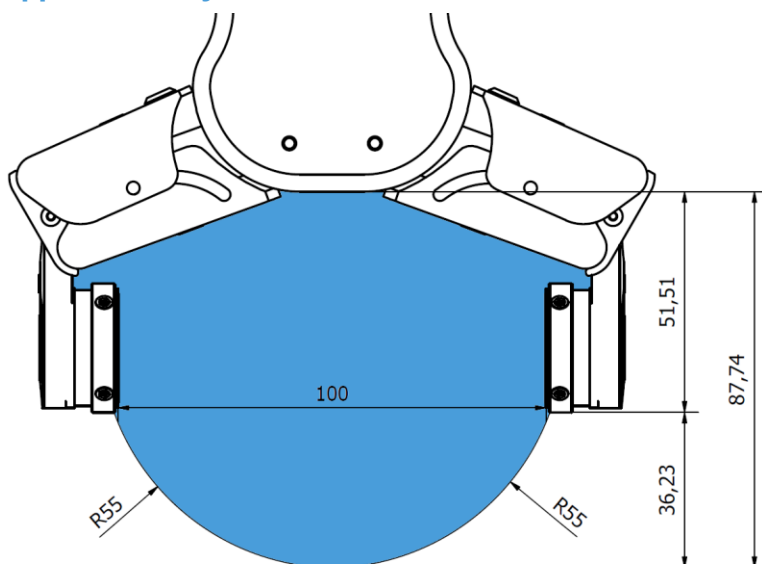
Nærhedssensor - typisk nøjagtighed



RG2-FT gribehastighedsgraf



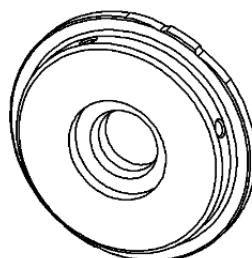
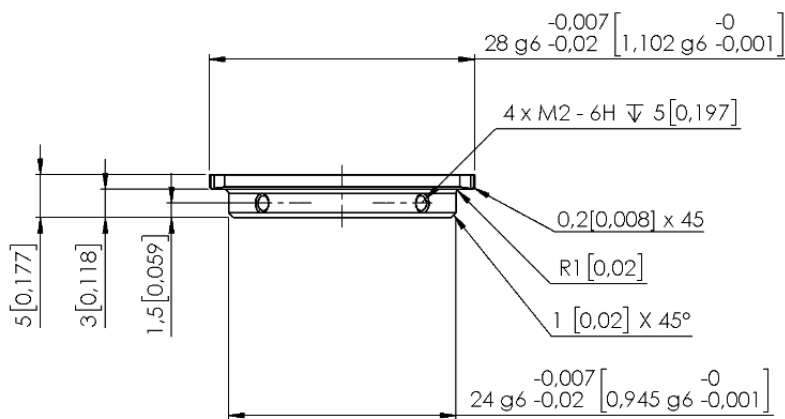
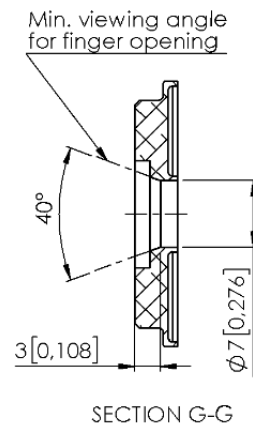
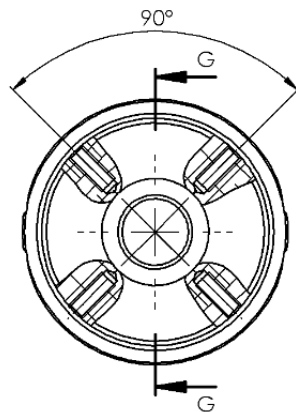
Grippersens arbejdsrækkevidde



Alle mål er i millimeter.

Fingerspidser

Standardfingerspidserne kan bruges til mange forskellige emner. Hvis tilpassede fingerspidser påkræves, kan de fremstilles til at passe til griberfingrene.



Mål på griberfinger i millimeter.

**BEMÆRK:**

Ved design af fingerspidserne bør der tages hensyn til følgende for at opnå optimal ydelse:

Tydelig optisk sti til nærhedssensorerne

Beskyttelse af nærhedssensorerne mod direkte sollys eller stærk lyskilde

Beskyttelse imod indtrængning af støv og væsker

**ADVARSEL:**

Nærhedssensorerne er følsomme dele og bør beskyttes imod:

Stærkt direkte lys (som f.eks. retningsstyrede laserkluder)

Direkte høje temperaturer

Mekanisk kontakt af enhver art

Udsættelse for væsker eller fint ledende støv

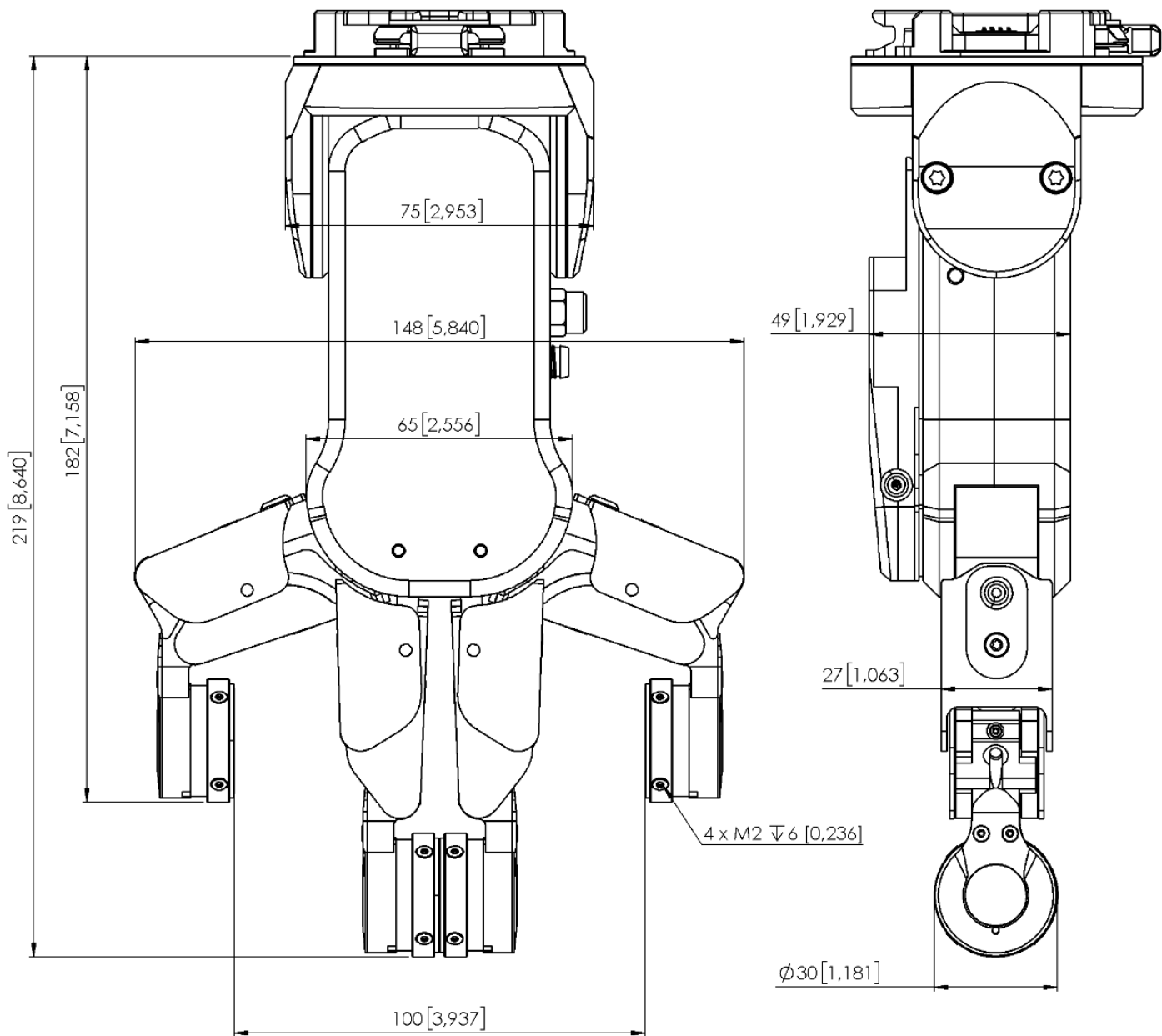
**BEMÆRK:**

Overfladen på nærhedssensoren bør rengøres regelmæssigt med trykluft (< 5 bar) med lavt tryk fra en afstand på 5 cm. Ved stærkere forurening anvendes isopropylalkohol med en blød vatpind til rengøring.

Fingertykkelse

Der tages hensyn til standardfingerspidserne, når fingertykkelsen indstilles. Dette kan ikke ændres i softwaren. Når der anvendes tilpassede fingerspidser, bør brugeren manuelt kompensere for forskellen i fingertykkelsen.

RG2-FT



Alle mål er i mm og [tommer].