



SCHEDA DATI

RG2-FT

V1.0

1 Scheda dati

Proprietà generali	Min	Tipico	Max	Unità
Adattamento carico utile  Forza del 2 Kg	- -	- -	2 4,4	[kg] [lb]
Adattamento dimensioni di carico utile  4 Kg	- -	- -	4 8,8	[Kg] [lb]
Corsa totale (regolabile)	0 0	- -	100 3,93	[mm] [pollici]
Risoluzione della posizione del dito	- -	0,1 0,004	- -	[mm] [pollici]
Precisione della ripetizione	- -	0,1 0,004	0,2 0,007	[mm] [pollici]
Inversione gioco	0,2 0,007	0,4 0,015	0,6 0,023	[mm] [pollici]
Forza di presa (regolabile)	3	-	40	[N]
Velocità di presa*	55	110	184	[mm/s]
Tempo di presa**	0,04	0,07	0,11	[s]
Previsione di inclinazione staffa regolabile	-	< 1	-	°
Temperatura ambiente di esercizio	5	-	50	[°C]
Temperatura di conservazione	0	-	60	[°C]
Motore	BLDC elettrico integrato			
Classificazione IP	IP54			
Dimensioni	219 x 149 x 49 8,6 x 5,9 x 1,9			[mm] [pollici]
Peso del prodotto	0,98 2,16			[kg] [lb]

* si veda tabella delle velocità 4

** in base al movimento totale di 8 mm tra le dita. La velocità è linearmente proporzionale alla forza. Per ulteriori dettagli vedere la tabella velocità a pagina 4.

Proprietà del sensore di forza	Fxy	Fz	Txy	Tz	Unità
Capacità nominale (C.N.)	20	40	0,7	0,5	[N] [Nm]
Sovraccarico su singolo asse	200	200	200	200	[%]
Risoluzione senza rumore	0,1	0,4	0,008	0,005	[N] [Nm]
Deformazione singolo asse in N.C.	0,4 0,015	0,1 0,04	2	5	[mm] [°] [pollici] [°]
Non linearità su larga scala Compensazione della temperatura	< 2				[%]

Proprietà del sensore di prossimità	Min	Tipico	Max	Unità
Intervallo di rilevamento	0	-	100	[mm]
	0	-	3,93	[pollici]
Precisione	-	2	-	[mm]
	-	0,078	-	[pollici]
Non linearità*	-	12	-	[%]

* la non linearità si riferisce al valore massimo e dipende dalle proprietà dell'oggetto (ad es.: tipo di superficie e colore)

Condizioni di impiego	Minimo	Tipico	Massimo	Unità
Requisiti di alimentazione (PELV)	24	-	24	[V]
Consumo di energia	6,5	-	22	[W]
Temperatura di esercizio	0	-	55	[°C]
	32	-	131	[°F]
Umidità relativa (senza condensa)	0	-	95	[%]
MTBF calcolato (vita operativa)	30.000	-	-	[Ore]

Sensore di prossimità, precisione tipica

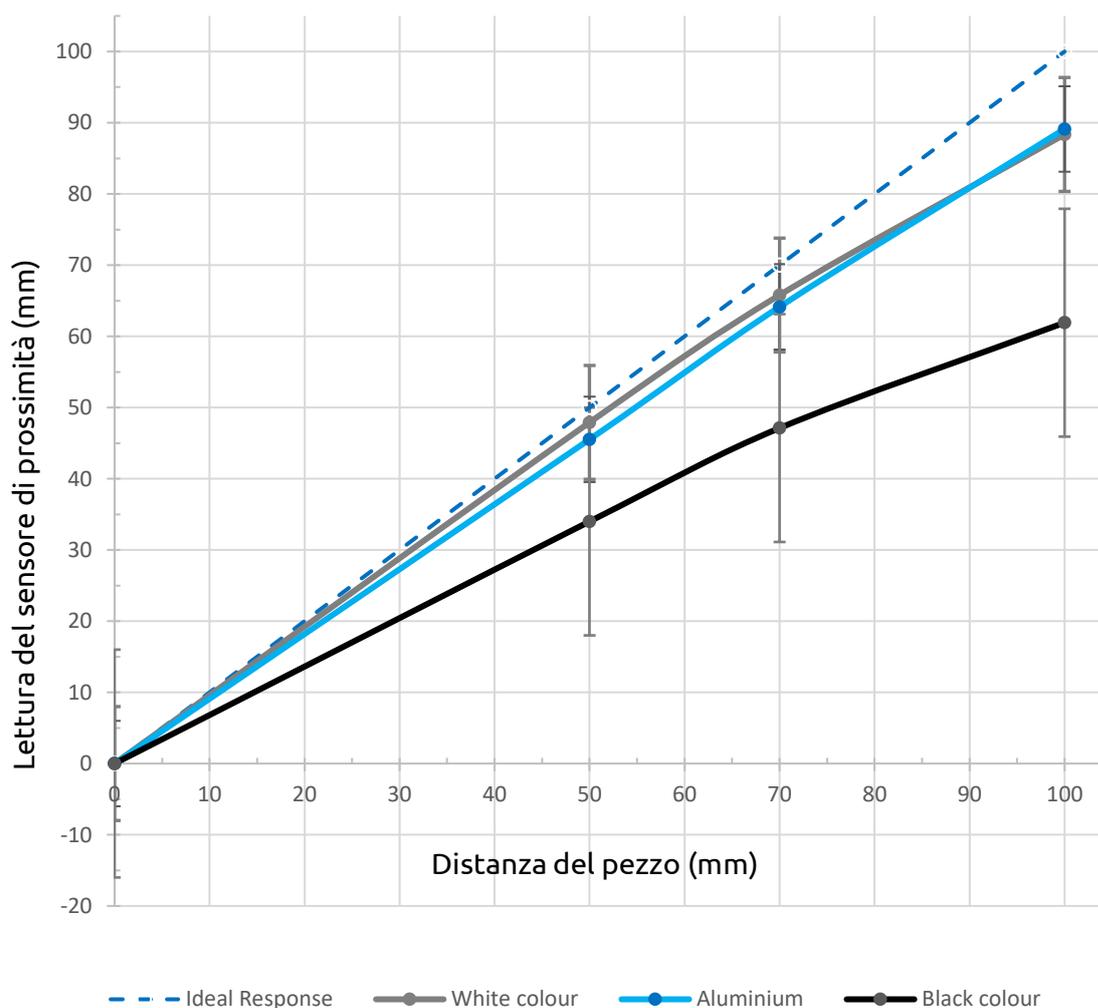
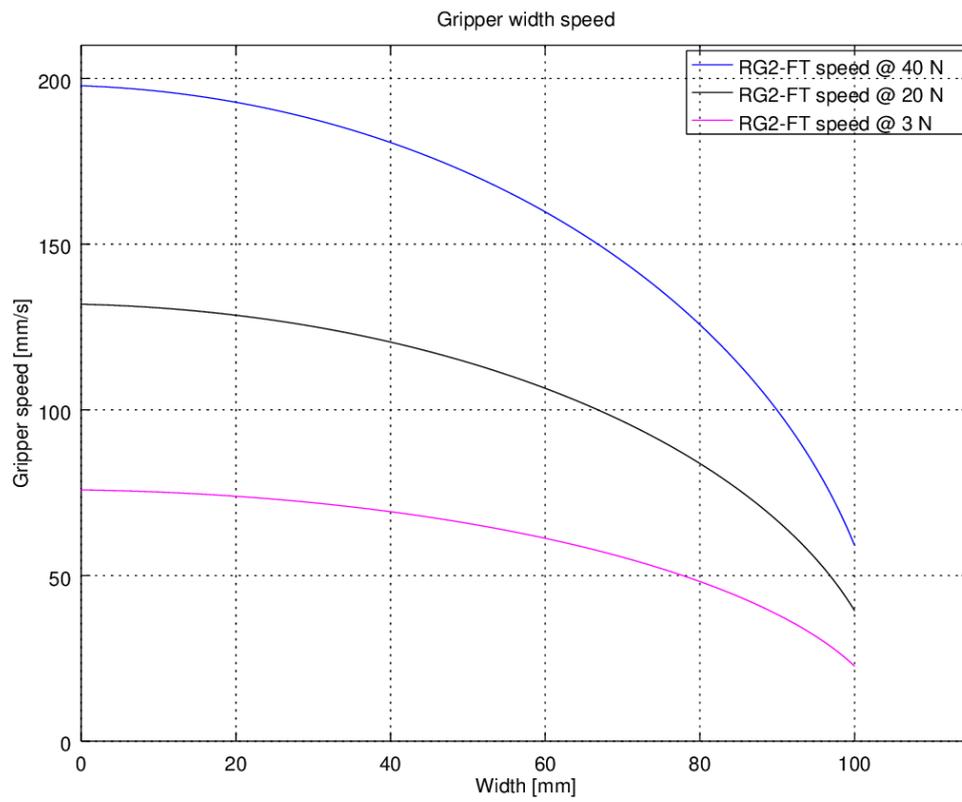
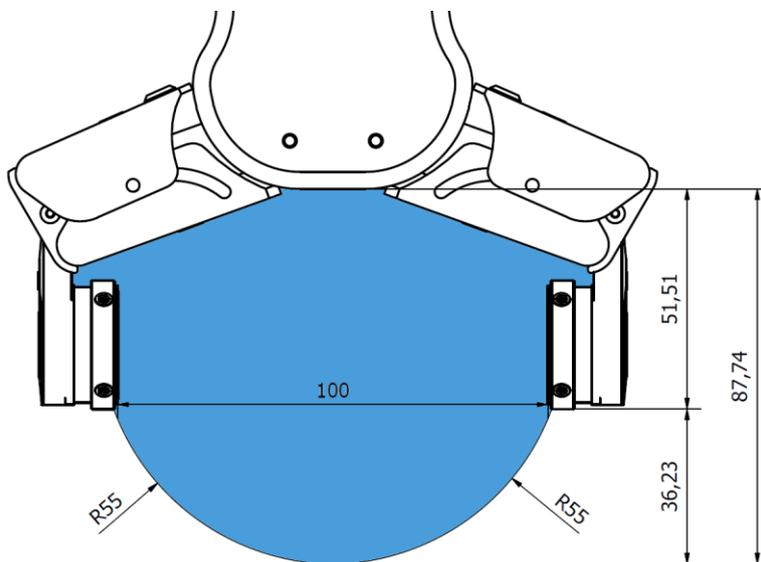


Grafico velocità di presa RG2-FT



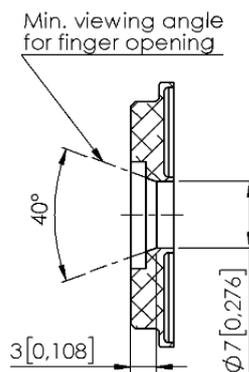
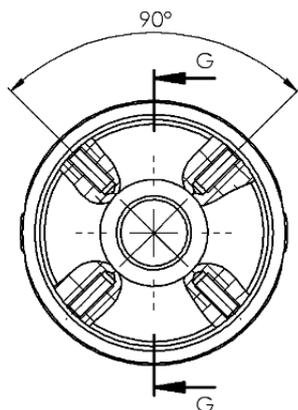
Campo d'azione della pinza



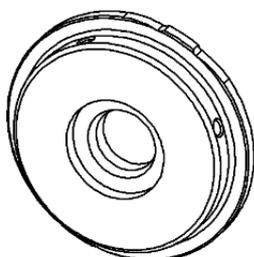
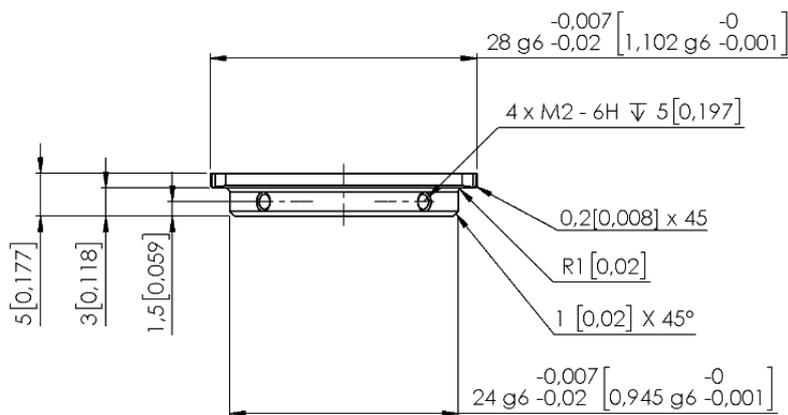
Le dimensioni sono espresse in millimetri.

Punta delle dita

I polpastrelli standard possono essere utilizzate per molti pezzi diversi. Se sono necessari polpastrelli personalizzati, questi possono essere realizzati su misura per le dita della pinza.



SECTION G-G



Dimensioni del dito della pinza, in millimetri

**NOTA:**

Durante la progettazione del polpastrello, per mantenere le prestazioni ottimali si deve considerare quanto segue:

Liberare il percorso ottico per i sensori di prossimità

Proteggere i sensori di prossimità dalla luce solare diretta o da fonti di luce forte

Evitare la penetrazione di polvere e liquidi

**AVVERTENZA:**

I sensori di prossimità sono parti sensibili e, come tali, devono essere protetti da:

Forte luce diretta (ad esempio, sorgenti laser direzionali)

Alta temperatura diretta

Contatti meccanici, in qualsiasi caso

Esposizione a qualsiasi liquido o polvere fine conduttiva

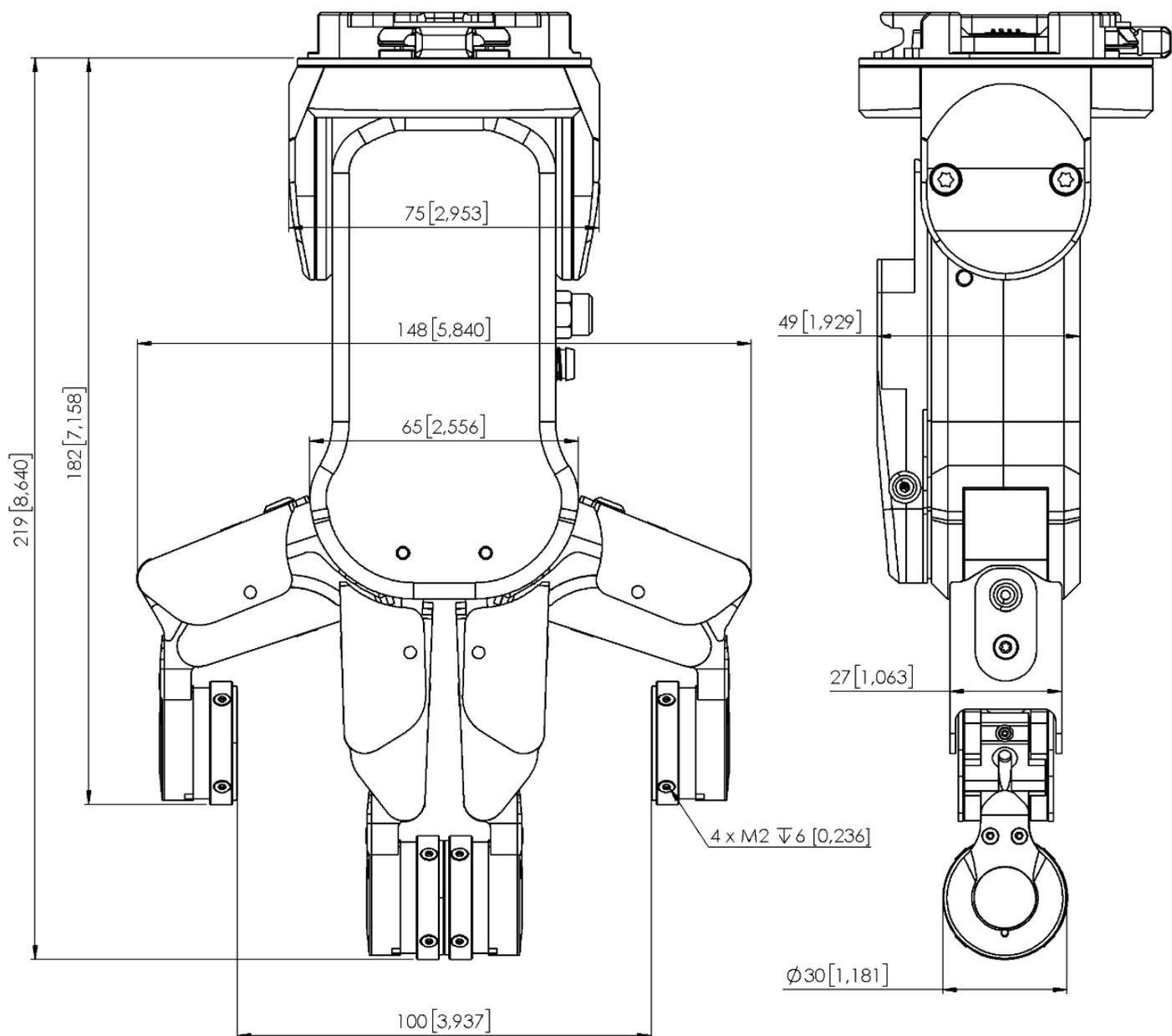
**NOTA:**

Pulire regolarmente la superficie del sensore di prossimità con aria compressa a bassa pressione (< 5 bar) da 5 cm di distanza. In caso di contaminazione più grave, utilizzare alcool isopropilico con un tampone di cotone morbido per mantenerla pulita.

Spessore delle dita

Dopo aver configurato lo spessore delle dita, non modificabile nel software, vengono impostati i polpastrelli predefiniti. Nel caso in cui si utilizzino polpastrelli personalizzati, l'utente deve compensare manualmente la differenza di spessore delle dita.

RG2-FT



Tutte le dimensioni sono in mm e [pollici].