





# СПЕЦИФИКАЦИЯ

RG2-FT

V1.0

# 1 Спецификация

Общие характеристики	Мин.	Стандартно	Макс.	Ед. изм.
Соответствие полезной силы нагрузки  2 Kg	- -	- -	2 4,4	[кг] [фунт]
Соответствие формы полезной нагрузки  4 Kg	- -	- -	4 8,8	[кг] [фунт]
Общий ход (настраиваемый)	0 0	- -	100 3,93	[мм] [дюйм]
Шаг перемещения пальцев	- -	0,1 0,004	- -	[мм] [дюйм]
Точность повторений	- -	0,1 0,004	0,2 0,007	[мм] [дюйм]
Люфт при смене направления	0,2 0,007	0,4 0,015	0,6 0,023	[мм] [дюйм]
Сила захвата (настраиваемая)	3	-	40	[Н]
Скорость движения захвата*	55	110	184	[мм/с]
Время срабатывания захвата**	0,04	0,07	0,11	[с]
Точность наклона регулируемого кронштейна	-	< 1	-	°
Рабочая температура	5	-	50	[°C]
Температура хранения	0	-	60	[°C]
Двигатель	Интегрированный, бесщеточный эл. двигатель пост. тока			
Классификация IP	IP54			
Размеры	219 x 149 x 49 8,6 x 5,9 x 1,9			[мм] [дюйм]
Масса изделия	0,98 2,16			[кг] [фунт]

\* См. таблицу скорости 5.

\*\* С учетом полного перемещения 8 мм между пальцами. Скорость прямо пропорциональна силе. Дополнительная информация приведена в таблице скорости на стр. 5.

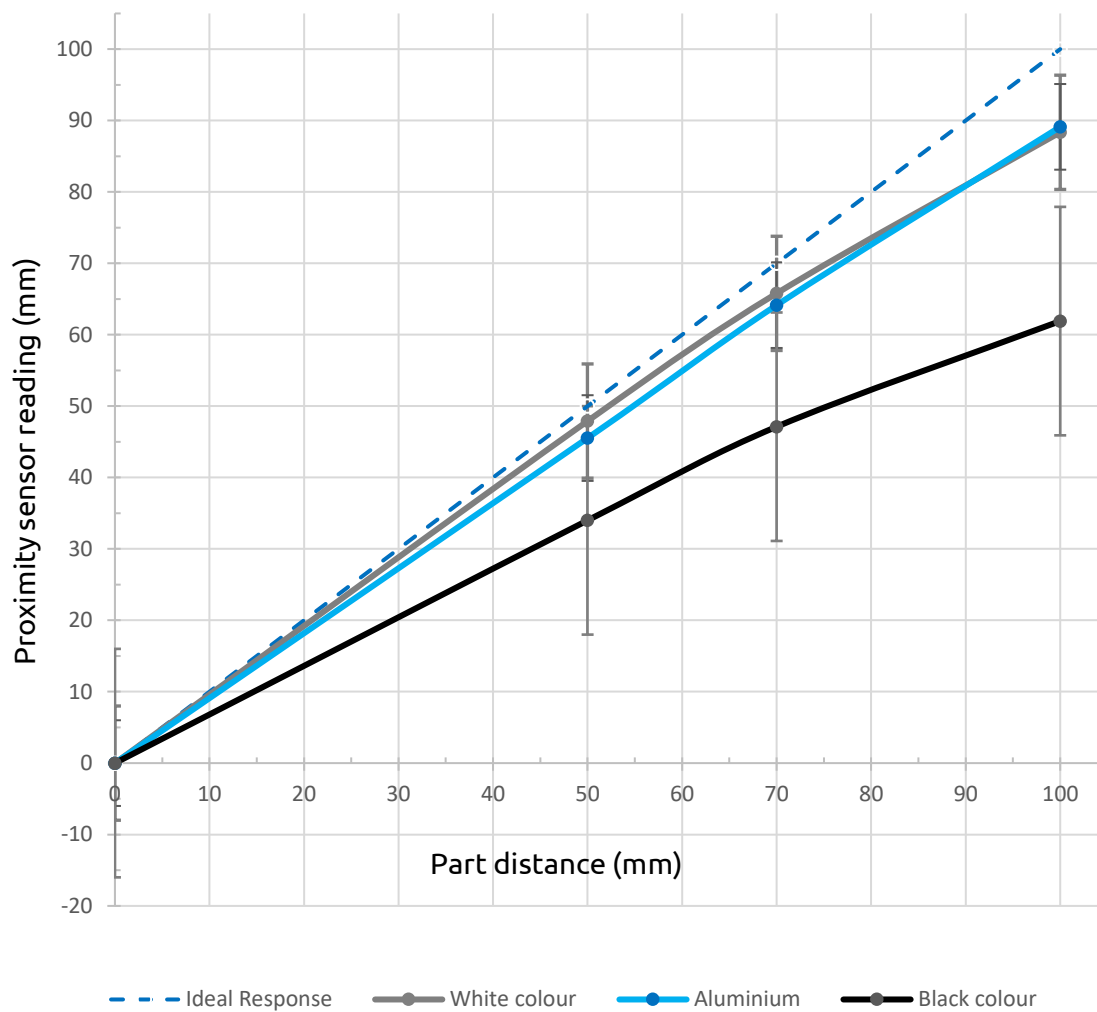
Параметры датчика силы	F <sub>xy</sub>	F <sub>z</sub>	T <sub>xy</sub>	T <sub>z</sub>	Ед. изм.
Номинальная нагрузка (N.C.)	20	40	0,7	0,5	[Н] [Нм]
Перегрузка по отдельным осям	200	200	200	200	[%]
Шаг (без помех)	0,1	0,4	0,008	0,005	[Н] [Нм]
Деформация по отдельной оси при N.C.	0,4 0,015	0,1 0,04	2	5	[мм] [°] [дюйм] [°]
Нелинейность (в полном масштабе), компенсация температуры	< 2				[%]

Параметры датчика приближения	Мин.	Стандартно	Макс.	Ед. изм.
Диапазон обнаружения	0	-	100	[мм]
	0	-	3,93	[дюйм]
Точность	-	2	-	[мм]
	-	0,078	-	[дюйм]
Нелинейность*	-	12	-	[%]

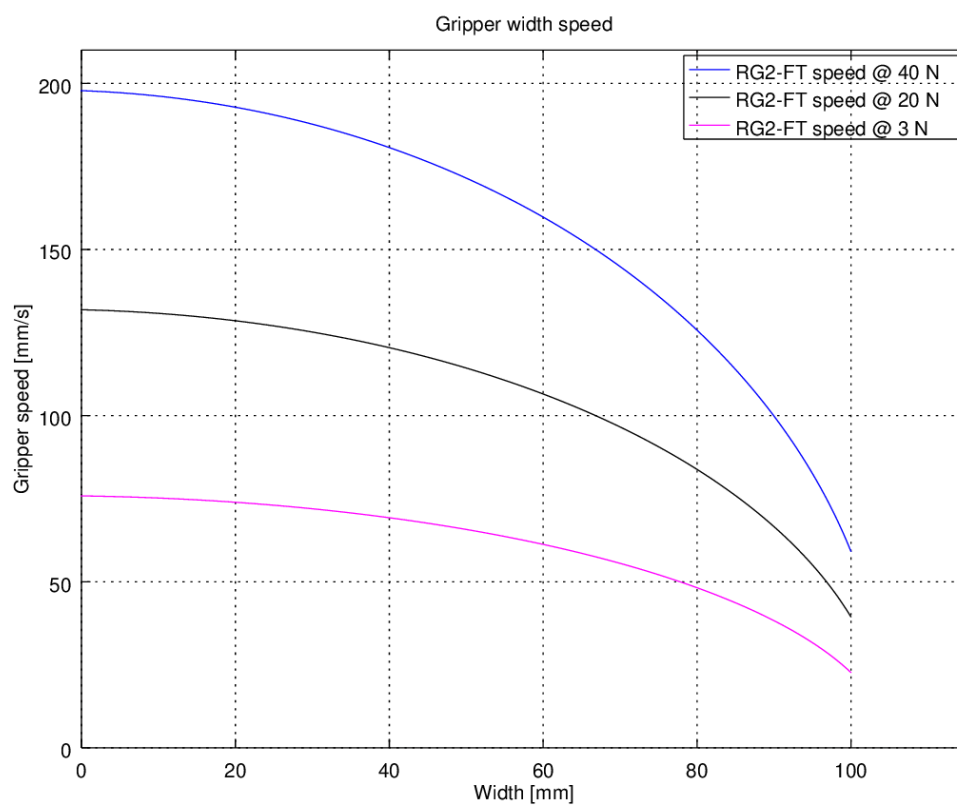
\* Приведено максимальное значение нелинейности, которое зависит от свойств объекта (например, типа поверхности и цвета).

Условия работы	Мин.	Стандартно	Макс.	Ед. изм.
Требуемое питание (защитное сверхнизкое напряжение)	24	-	24	[В]
Потребление энергии	6,5	-	22	[Вт]
Рабочая температура	0	-	55	[°C]
	32	-	131	[°F]
Относительная влажность (без конденсации)	0	-	95	[%]
Расчетное значение наработки на отказ MTBF (срок службы)	30,000	-	-	[Часы]

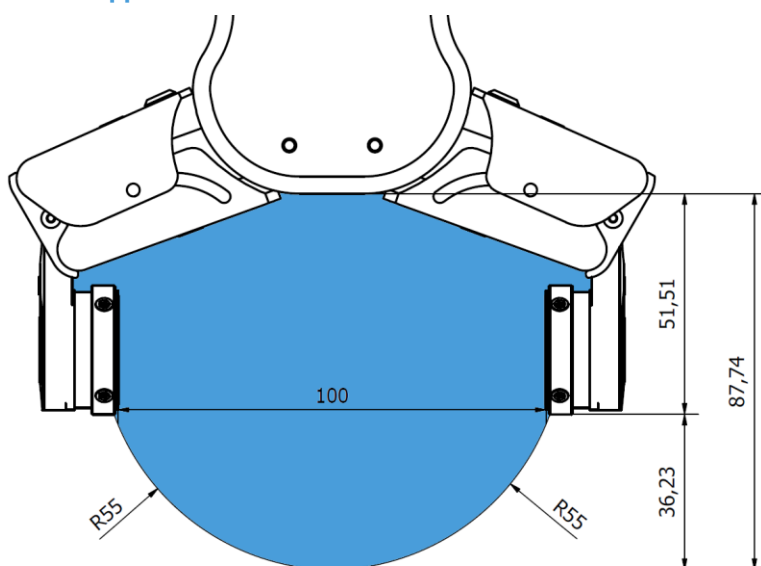
### Стандартная точность датчика приближения



### График скорости движения захвата RG2-FT



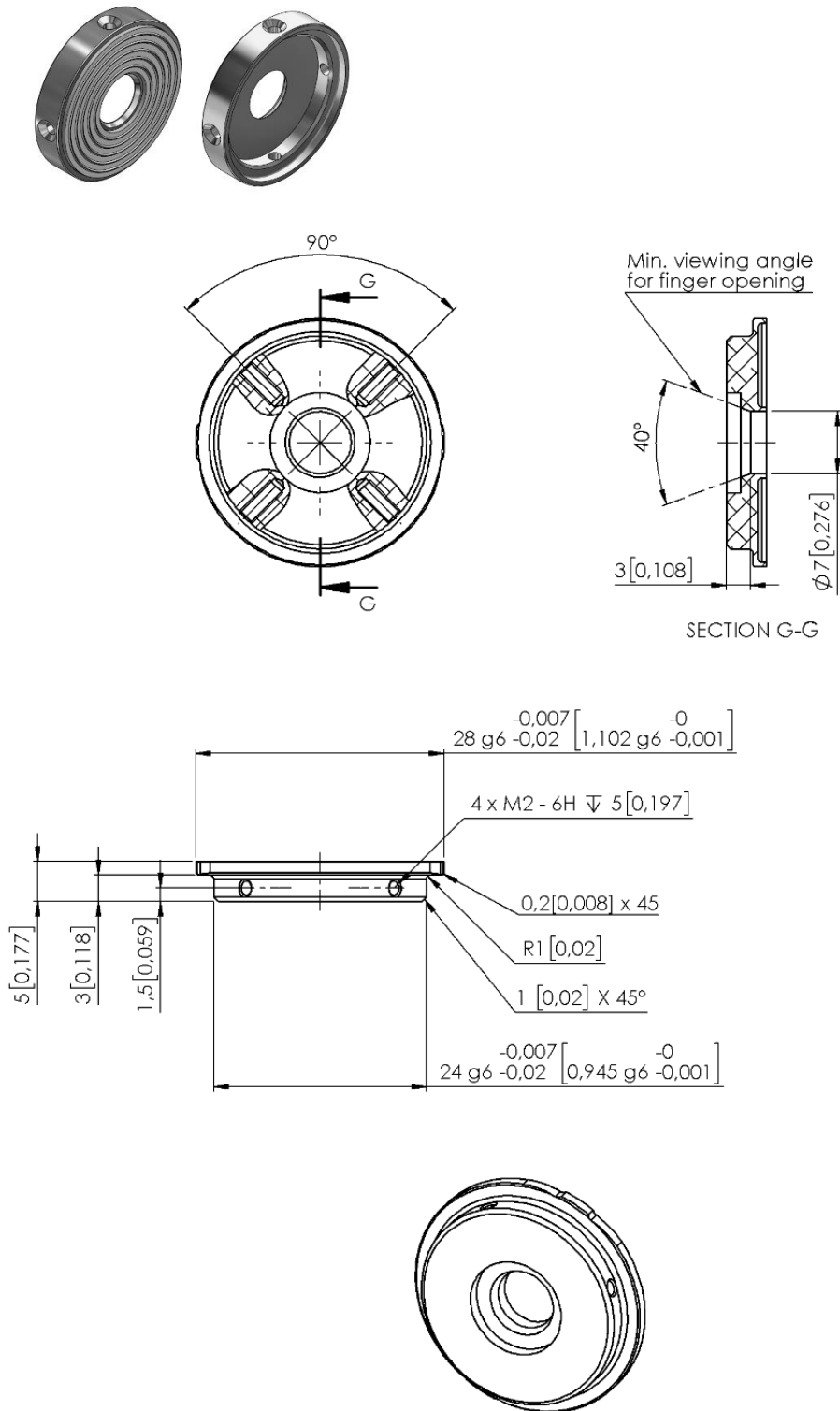
### Рабочий диапазон захвата



Размеры приведены в миллиметрах.

### Наконечники пальцев

Стандартные наконечники пальцев можно использовать для выполнения широкого круга задач. Возможно использование специализированных наконечников пальцев, параметры которых соответствуют конструкции пальцев захвата.



Ниже приведены габаритные размеры пальца захвата, указанные в миллиметрах.



**ПРИМЕЧАНИЕ.**

Для обеспечения оптимальной производительности оборудования при проектировании наконечников пальцев следует учитывать следующие аспекты:

линия оптической видимости датчиков приближения не должна быть перекрыта;

следует защитить датчики приближения от воздействия прямого солнечного света или другого мощного источника света;

не допускайте попадания в конструкцию пыли и жидкости.



**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ:**

Датчики приближения являются чувствительными компонентами, которые следует защищать от следующих воздействий:

сильный прямой свет (например, от источника направленного лазерного излучения);

высокие температуры;

любые механические контакты;

воздействие жидкости или тонкодисперсной токопроводящей пыли.



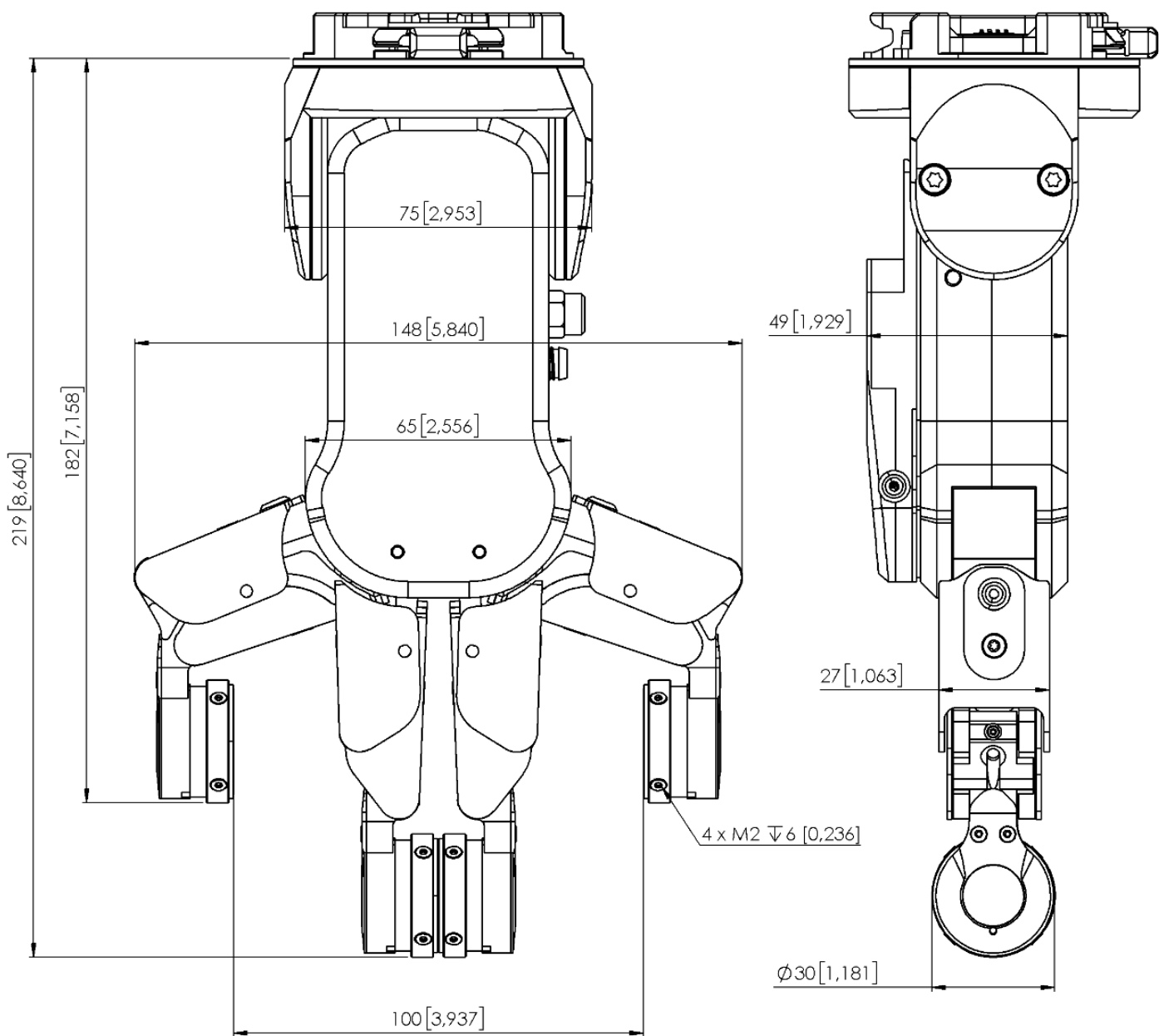
**ПРИМЕЧАНИЕ.**

Необходимо регулярно очищать поверхность датчика приближения струей сжатого воздуха под низким давлением (не более 5 бар) с расстояния 5 см. Сильные загрязнения следует удалять с помощью ватной палочки, смоченной изопропиловым спиртом.

**Толщина пальца**

По умолчанию установлена толщина для стандартных наконечников пальцев; ее нельзя изменить в настройках ПО. При использовании нестандартных наконечников пальцев пользователю необходимо самостоятельно скорректировать значение толщины.

**RG2-FT**



Все размеры приведены в мм и [дюймах].