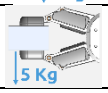
數據表

RG2

V1.0

1 數據表

一般屬性	最小值	一般值	最大值	單位
有效載荷力配合	- -	- -	2 4.4	[kg] [lb]
有效載荷形狀配  合	- -	- -	5 11	[kg] [lb]
總衝程（可調整）	0 0	- -	110 4.33	[mm] [英寸 (inch)]
爪指位置解像度	- -	0.1 0.004	- -	[mm] [英寸 (inch)]
重複準確度	- -	0.1 0.004	0.2 0.007	[mm] [英寸 (inch)]
倒退間隙	0.1 0.004	- -	0.3 0.011	[mm] [英寸 (inch)]
抓力（可調整）	3	-	40	[N]
抓力偏差		±25		%
抓取速度*	38	-	127	[mm/s]
抓取時間**	0.06	-	0.21	[s]
調整型支架傾斜精度	-	< 1	-	°
貯存溫度	0 32	- -	60 140	[攝氏 (°C)] [華氏 (°F)]
摩打	整合式，電動 BLDC			
IP 等级	IP54			
尺寸	213 x 149 x 36 8.3 x 5.9 x 1.4			[mm] [英寸 (inch)]
重量	0.78 1.72			[kg] [lb]

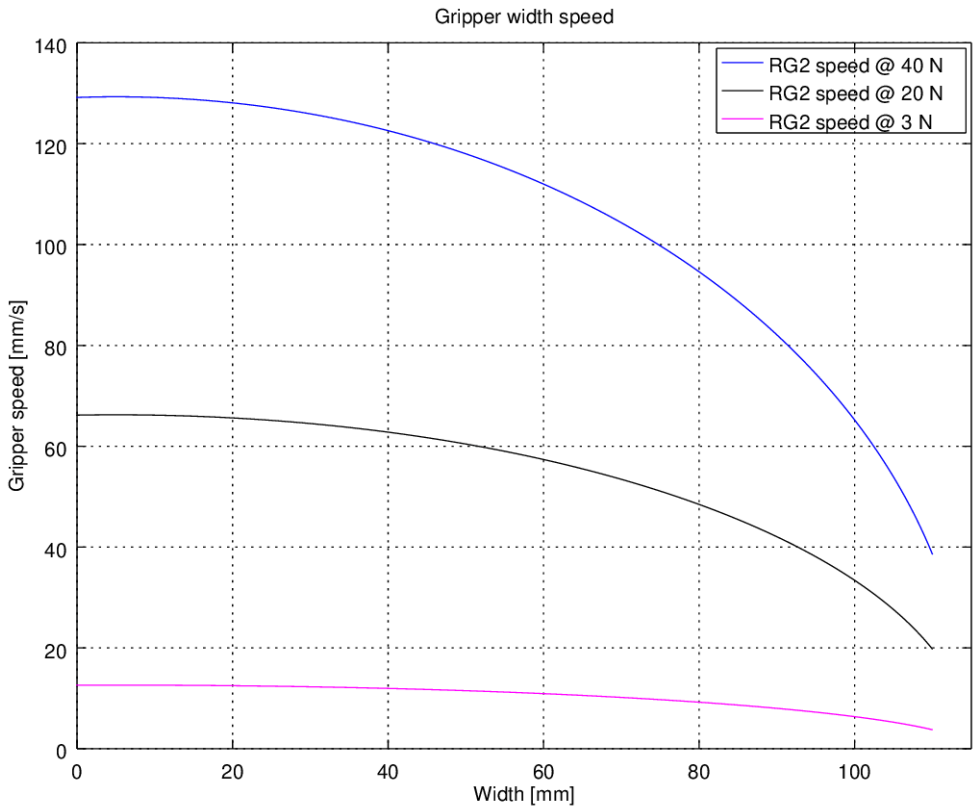
* 請參見下一頁的表格

** 基於爪指之間 8 毫米的總動作。速度與力成線性比例關係。更多詳細資訊，請參閱下一頁的速度表。

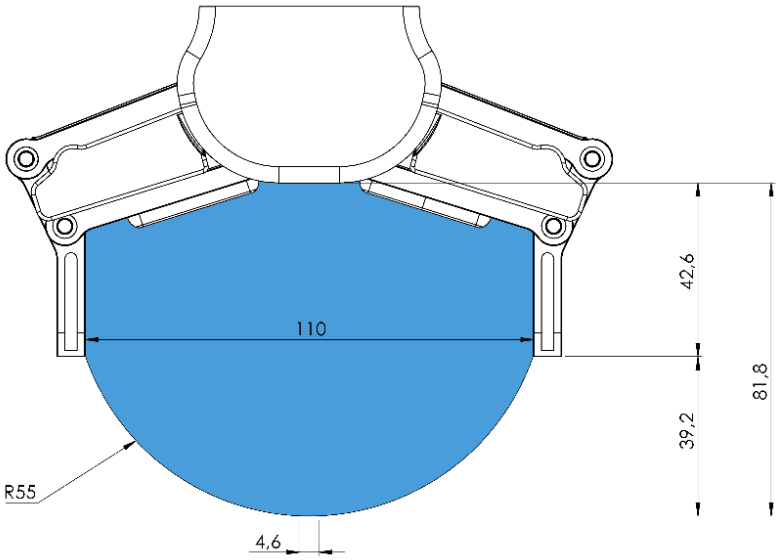
操作條件	最小值	一般值	最大值	單位
電源	20	24	25	[V]
電流消耗	70	-	600*	[mA]
操作溫度	5 41	- -	50 122	[攝氏 (°C)] [華氏 (°F)]
相對濕度（非冷凝）	0	-	95	[%]
計算出的 MTBF（操作期限）	30.000	-	-	[小時]

*在釋放動作期間可能出現高達 3A（最大 6mS）的電流尖峰。

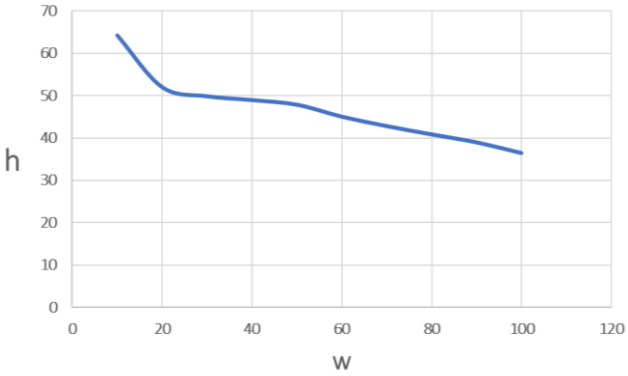
RG2 抓取速度圖



RG2 工作範圍

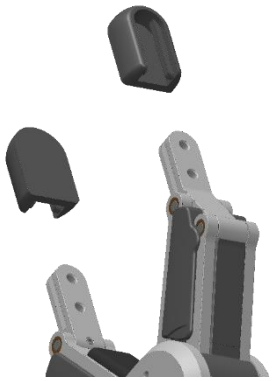


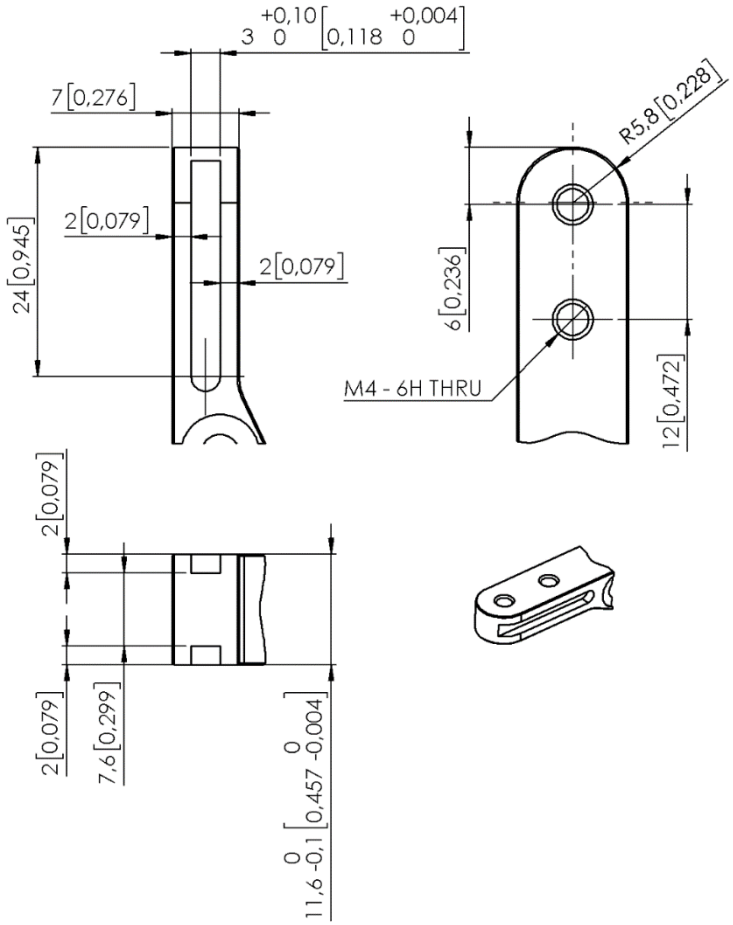
抓取物體可能無意中激活安全開關。 最大工件高度（從爪指的末端計算）取決於抓取闊度（w）。對於不同的闊度值，高度（h）限制如下：



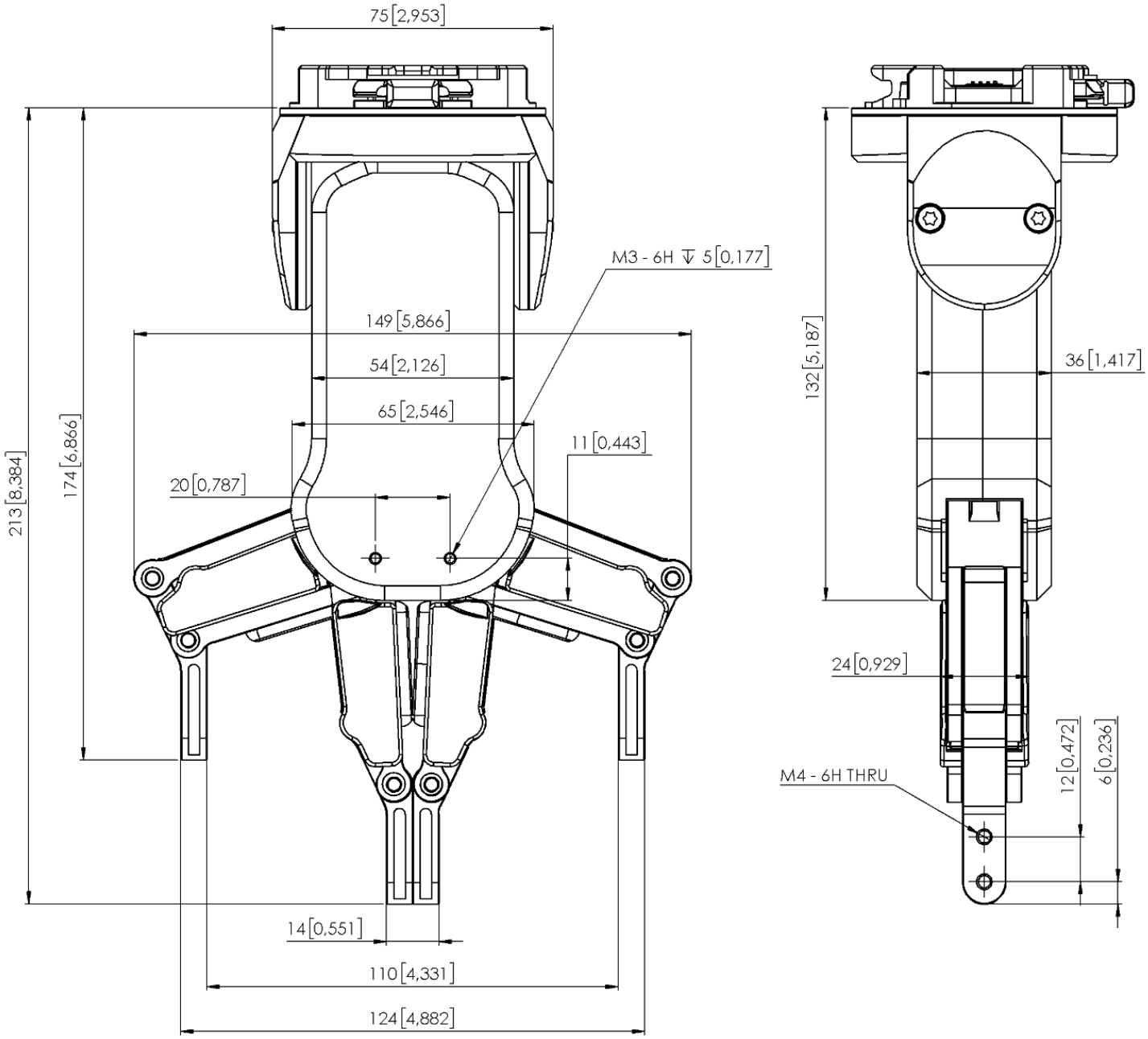
指尖

標準指尖可用於多種不同的工件。如果需要定制指尖，可將其按照如下所示的尺寸（mm）製作為適合機械爪抓指的指尖：




3 +0,10 0 [0,118 +0,004 0]
7 [0,276]
24 [0,945]
2 [0,079]
2 [0,079]
2 [0,079]
7,6 [0,299]
2 [0,079]
11,6 0 -0,1 [0,457 0 -0,004]
R5,8 [0,228]
6 [0,236]
M4 - 6H THRU
12 [0,472]

RG2



所有尺寸均以毫米 (mm)和[英寸 (inch)]計。