



DATAARK

2FG14

v1.3

1. Dataark

1.1. 2FG14

Generelle egenskaber			Minimum	Typisk:	Maksimum	Enhed
Payload kraftgreb 			- -	- -	14 30,8	[kg] [lb]
Payload selvåsende greb 			- -	- -	20 44.09	[kg] [lb]
Samlet rækkevidde			-	50 1.96	-	[mm] [tommer]
Grebets breddeområde	Udvendigt	Fingre indad 	5 0,196	-	55 2,16	[mm] [tommer]
		Fingre udad 	55 2,16	-	105 4,13	[mm] [tommer]
	Indvendigt	Fingre indad 	17,6 0,69	-	67,6 2,66	[mm] [tommer]
		Fingre udad 	67,6 2,66	-	117,6 4,62	[mm] [tommer]
Gribers gentagelsesnøjagtighed			- -	+/- 0,1 +/- 0,004	- -	[mm] [tommer]
Gribe kraft*			40	-	280	[N]
Gribe krafttolerance			-	-	+/-10	[N]
Tilladt moment på fingerplatformen**		Omkring X	-	-	30	[Nm]
		Omkring Y	-	-	25	[Nm]
Gribehastighed ***			16	-	450	[mm/s]
Gribetid (inklusive bremseaktivering) ****			-	200	-	[ms]
Hold emne ved strømsvigt?			Ja			
Opbevaringstemperatur			0	-	60	[°C]
			32	-	140	[°F]

Generelle egenskaber	Minimum	Typisk:	Maksimum	Enhed
Motor	Integreret, elektrisk BLDC			
IP-klasse	IP67			
Gearfedt: NSF H1-godkendt; overholder FDA-forordning 21 CFR 178.3570 vedr. applikationer med tilfældig fødevarekontakt				
Dimensioner [L × B × D]	155,2 x 115 x 70 6,11 x 4,53 x 2,76			[mm] [tommer]
Vægt	1,5 3,3			[kg] [lb]

* Den krævede strøm er 2000 mA, mindre strøm vil resultere i mindre gribekraft. Se grafen [Graf over kraft i forhold til strøm](#).

** Se [Maksimalt tilladt moment](#) for flere detaljer.

*** Relativt fra gribeobjektet (begge arme).

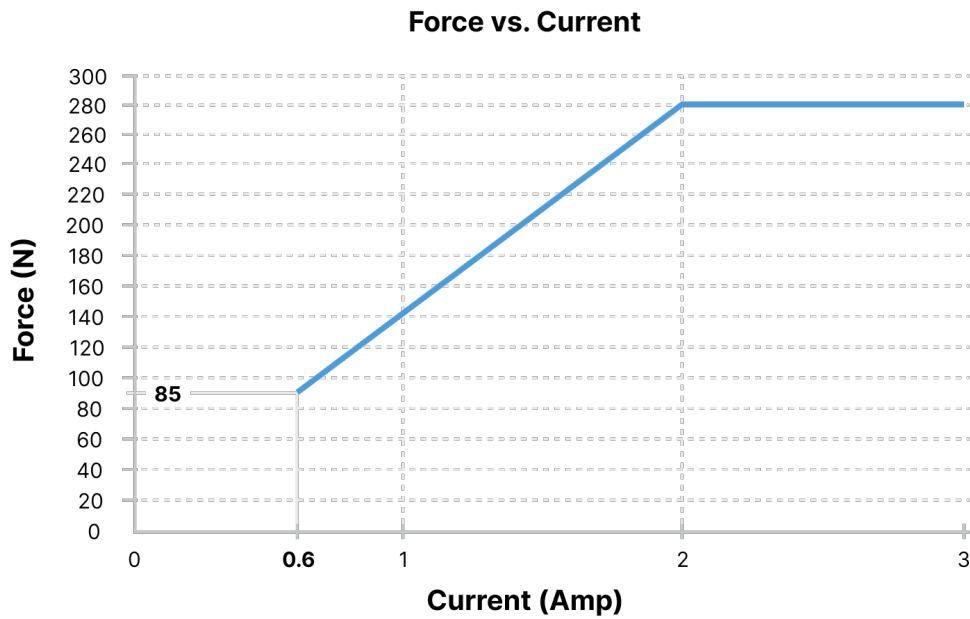
**** Ved en rækkevidde på 4 mm og 80 N. Den typiske værdi er 300 ms ved 80 mm og 150 N.

Driftsforhold	Minimum	Typisk:	Maksimum	Enhed
Strømforsyning	20	24	25	[V]
Strømforbrug	-	-	2000 *	[mA]
Driftstemperatur	0	-	50	[°C]
	32	-	122	[°F]
Relativ fugtighed (ikke-kondenserende)	0	-	95	[%]

* Tilpasser sig automatisk til de aktuelle krav. For mere information, se afsnittet [Nuværende krav](#).

Garanti: 3 år eller 3.000.000 cyklusser, alt efter hvad der indtræffer først, i henhold til de officielle garantibetingelser, der er fastsat i partneraftalen. En driftscyklus defineres som én fuldstændig sekvens af tag og slip, svarende til 6.000.000 åbnings- eller lukningsbevægelser.

Graf der viser kraft i forhold til strøm



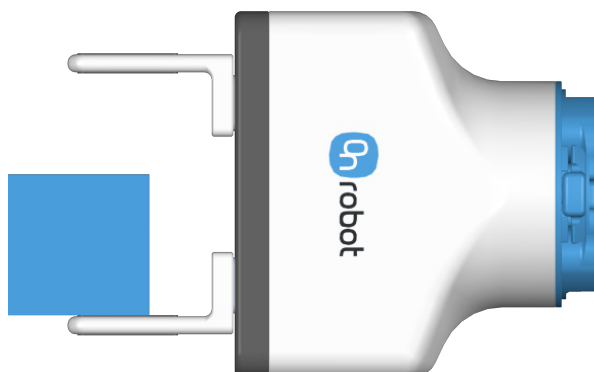
Kraftsensor

Griberen har en kraftsensor i fingeren i samme side som den tilsluttes, som vist i nedenstående billede.



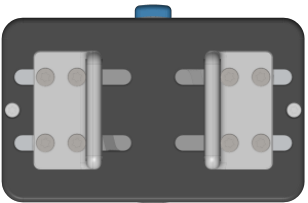
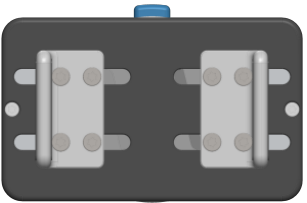
Overvej kraftsensorens tilstedeværelse, når emnet justeres ved hjælp af griberens fingre, eller når emnet plukkes sidelæns, da tyngdekraften kan påvirke kraftmålingen.

I sidstnævnte tilfælde skal griberen orienteres, så fingeren med sensoren er øverst. Sørg for, at den nederste finger rører emnet lidt før den øverste finger rører det, som vist på figuren nedenfor.

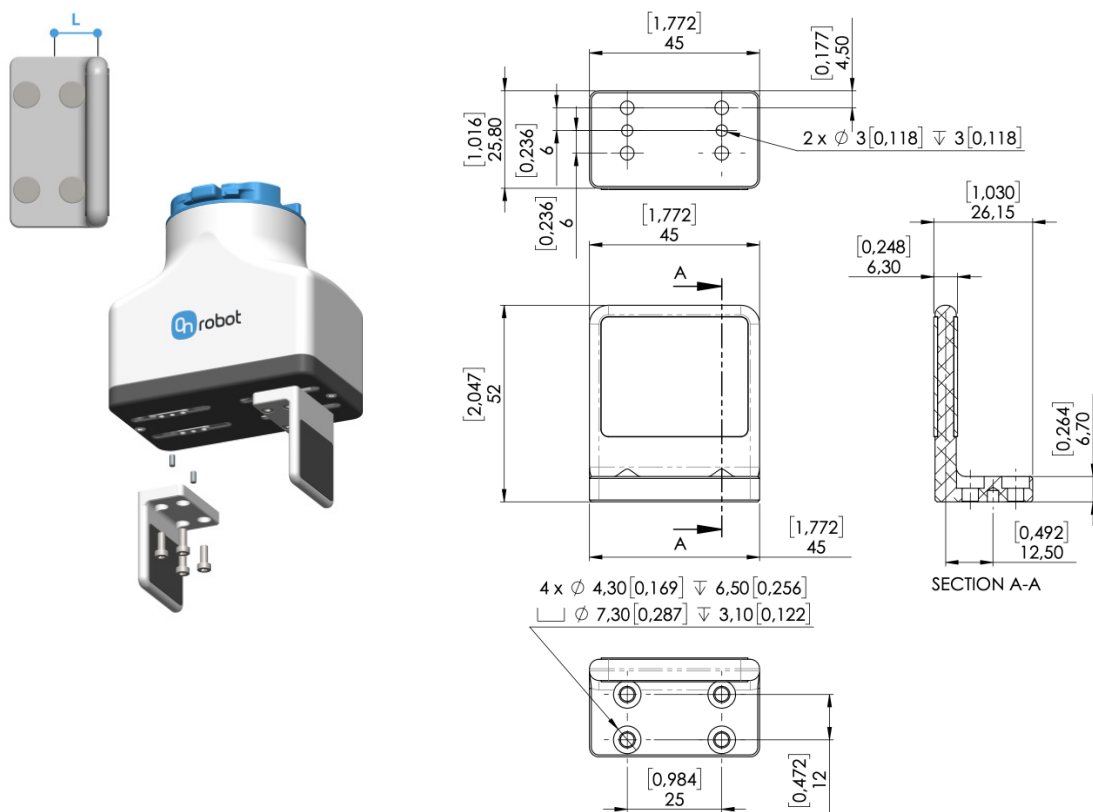


Fingre

De leverede fingre kan monteres i to forskellige positioner for at opnå forskellige gribeområder.

	Indad	Udad
		
Eksternt gribeområde [mm]	5-55	55-105
Indvendigt gribeområde [mm]	17,6-67,6	67,6-117,6

Fingerlængden er 12,50 mm (L på tegningen herunder). Hvis der er brug for specialfremstillede fingre, kan de fremstilles, så de passer til gripperen i henhold til målene (mm)[tommer] vist nedenfor. Brug M4×10 mm skruer og et moment på 2 Nm til at fastgøre fingrene.

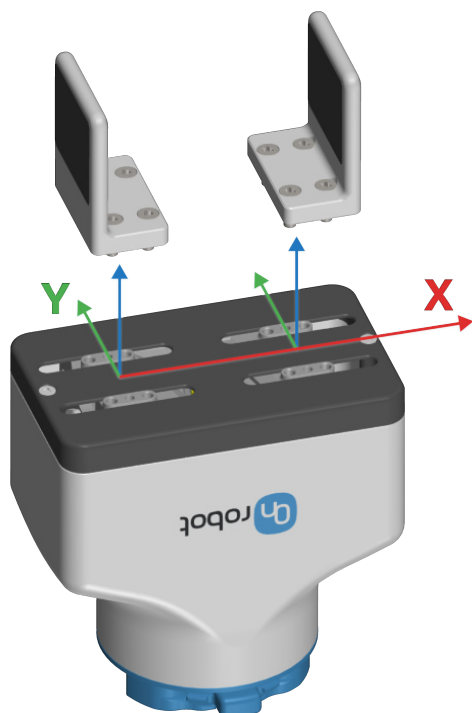


Maksimalt tilladt moment

Det maksimale tilladte moment påført på gripperens fingerplatforme omkring X er 30 Nm og omkring Y 25 Nm. Billedet nedenfor viser koordinatsystemet, hvorfra det maksimale tilladte moment beregnes.

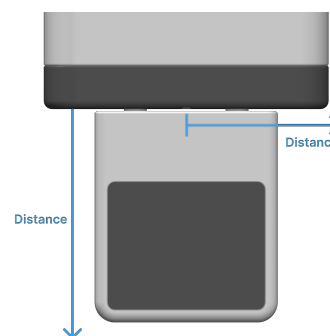
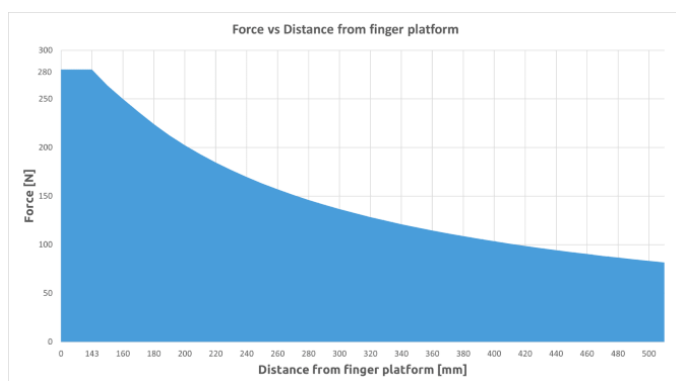
Momentet omkring Y skyldes gribekraft og emneaccelerationer, mens momentet omkring X kun skyldes emneaccelerationer.

25 Nm svarer til fuld gribekraft 90 mm fra fingerplatformen.



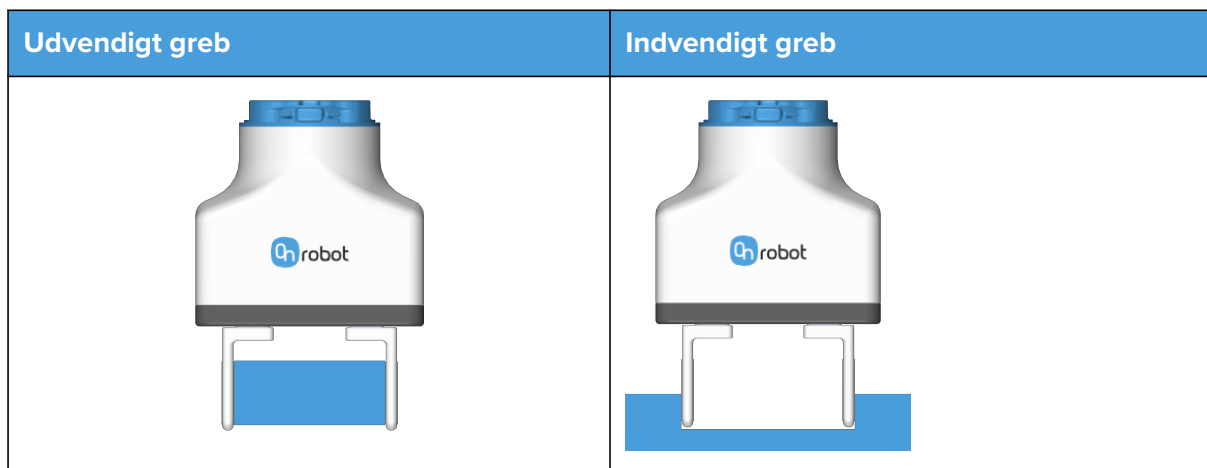
Kraft vs afstand fra fingerplatform

Grafen nedenfor viser, hvordan den maksimalt tilladte kraft aftager, når afstanden fra fingerplatformen øges, og der bruges tilpassede fingre. Grafen er gyldig for alle typer individuelle afstande vist på billedet nedenfor.



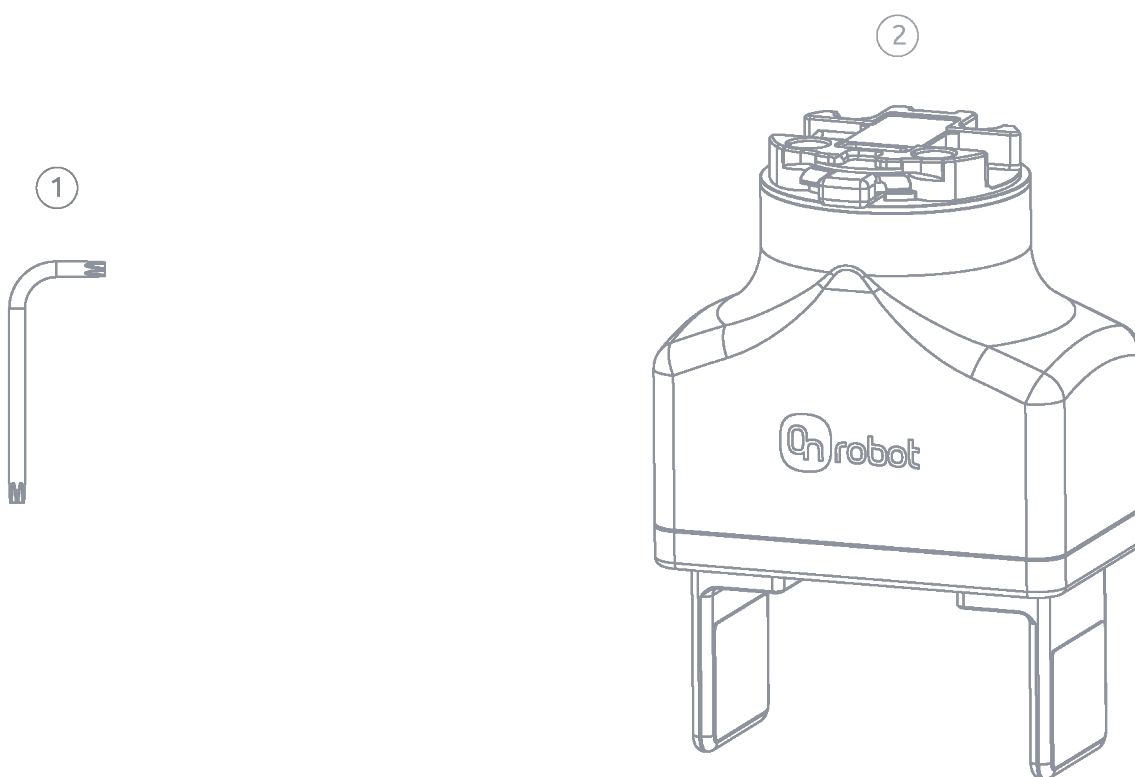
Typer af greb

I dette dokument bruger vi begreberne indvendigt og udvendigt greb, som angiver, hvordan værktøjet tager emnet.

**Aktuelle krav**

Robottype	Maks. strømstyrke
ABB	2000 mA
FANUC CRX	2000 mA
Kassow	700 mA
UR	600 mA

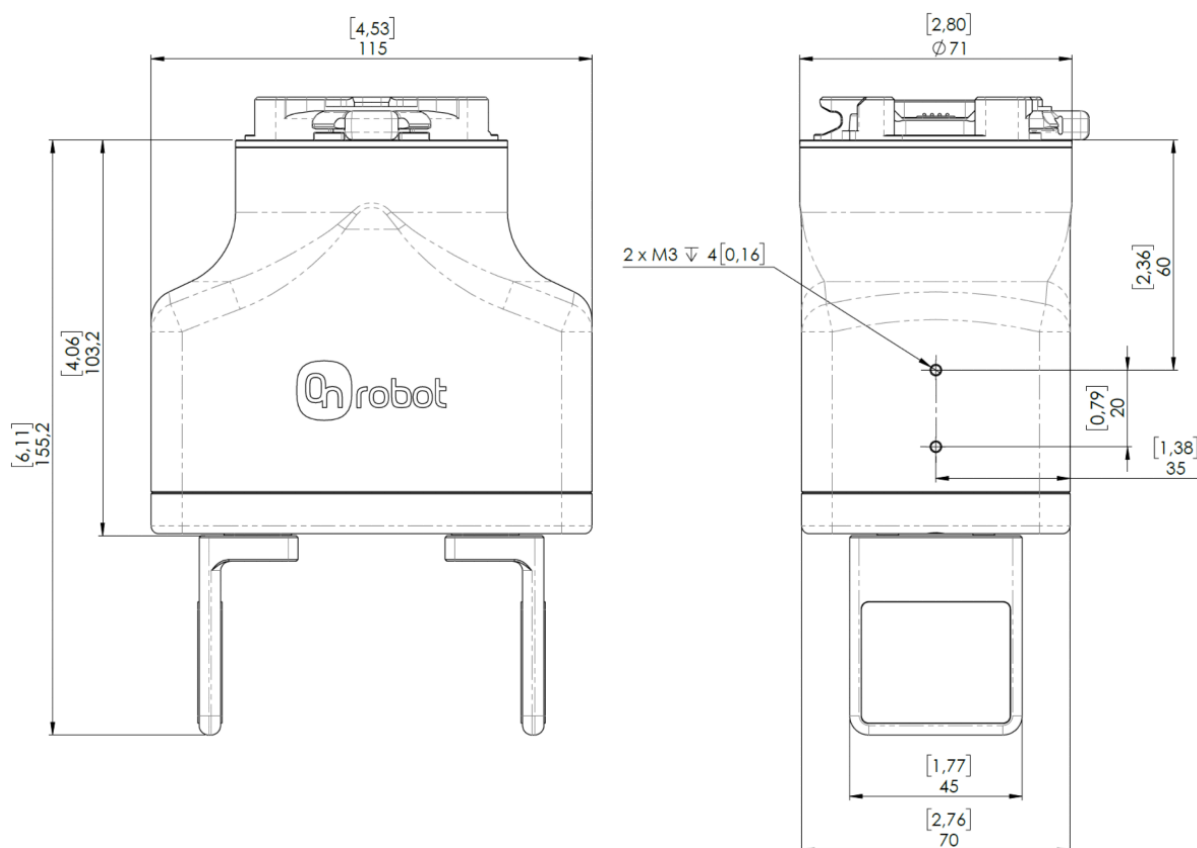
1.2. 2FG14, kassens indhold



① Torx T20 Key

② 2FG14

1.3. 2FG14



Alle mål er i mm og and [tommer].