



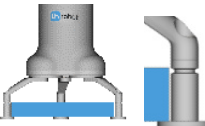
データシート

3FG15

v2.1

1. データシート

1.1. 3FG15

一般プロパティ		最小	標準	最大	単位
 有効荷重力フィット	グリップ	- -	- -	10 22	[kg] [ポンド]
	Flexible grip	- -	- -	8 17	[kg] [ポンド]
 有効荷重形状フィット		- -	- -	15 33	[kg] [lb]
グリップ直径*	外径 	4 0.16	- -	152 5.98	[mm] [inch]
	内径 	35 1.38	- -	176 6.93	[mm] [inch]
フィンガー位置分解能		- -	0.1 0.004	- -	[mm] [inch]
フィンガープラットフォームのモータートルク (z) **		-	-	5.3	[Nm]
直径反復精度		- -	0.1 0.004	0.2 0.007	[mm] [inch]
グリップ力	グリップ	10	-	240	[N]
	Flexible grip	10	-	140	[N]
グリップ力（調節可能）		1	-	100	[%]
グリップ速度（直径変更）		-	-	125	[mm/s]
グリップ時間（ブレーキ作動時間を含む）		-	500	-	[ミリ秒]
最小限必要なフィンガーの動き		4	-	-	[mm]
電力損失時もワークピースのグリップしますか？		はい			
保存温度		0 32	- -	60 140	[°C] [°F]
モーター		統合型、電動 BLDC			
IP 分類		IP67			
寸法[長さ、幅、径]		156 x 158 x 180 6.14 x 6.22 x 7.08			[mm] [inch]
重量		1.15 2.5			[kg] [lb]

* 納入品目。

** **最大許容トルク** でどこにトルクがかかるかを確認してください。

*直径 ** 10mm の距離。グリップ方法 **セクション** も参照してください。

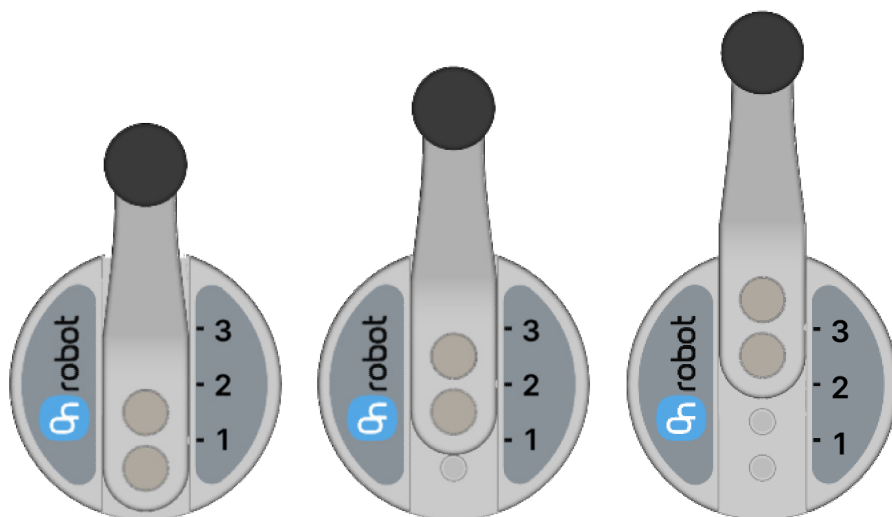
動作条件	最小	標準	最大	単位
電源	20	24	25	[V]
消費電流	43	-	1500 ***	[mA]
動作温度	5	-	50	[°C]
	41	-	122	[°F]
相対湿度（結露がないこと）	0	-	95	[%]

*** デフォルトとして 600mA を設定します。

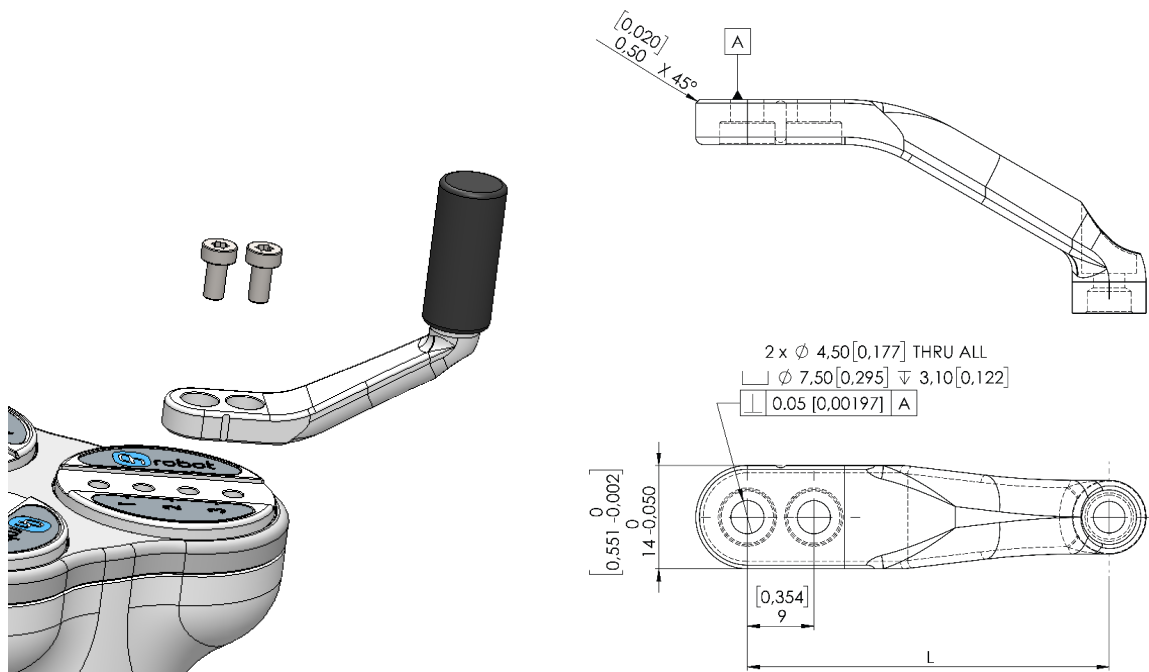
保証： パートナー契約に定められた公式の保証条件に基づき、3 年間または 3,000,000 サイクル（いずれか早い方）となります。1 操作サイクルとは、1 回の完全なグリップおよび解放のシーケンスと定義され、6,000,000 回の開閉の動きに相当します。

フィンガー

付属のフィンガーは、さまざまな**グリップ力**および**グリップ直径**に対応できるように、3 つの異なる位置に取り付けることができます。



納品されるフィンガーの長さは 49mm（下図の L）です。カスタムフィンガーが必要な場合は、下記の寸法（mm）[inch]に従ってグripperに合わせて製作することができます。必要なネジは M4x8mm（締め付けトルクは 3Nm）です：

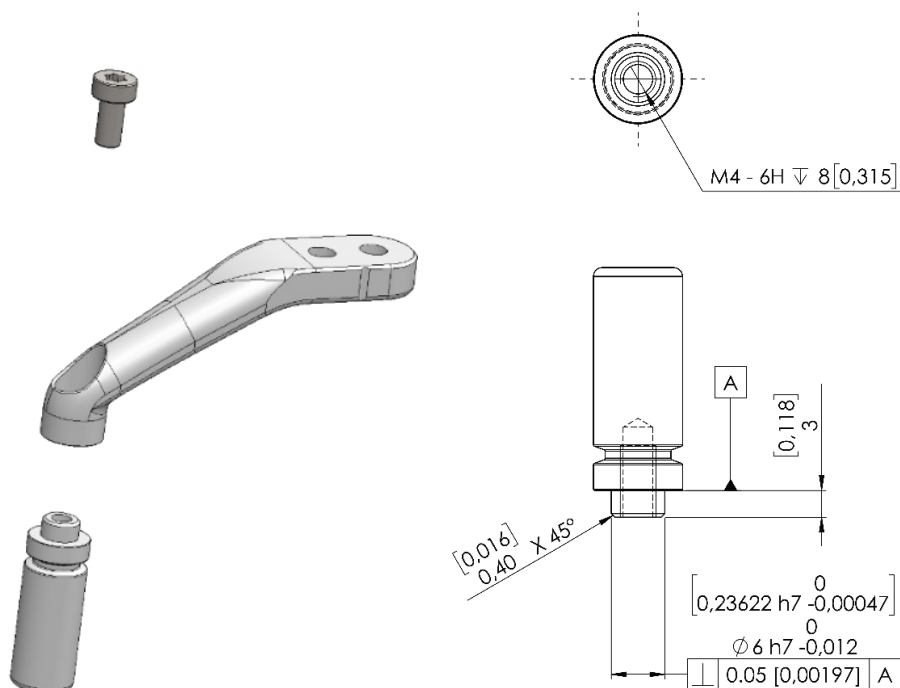


フィンガーチップ

付属のフィンガーチップを以下に示す。フィンガーチップが異なれば、達成できる **グリップ力**と異なる **グリップ直径**.

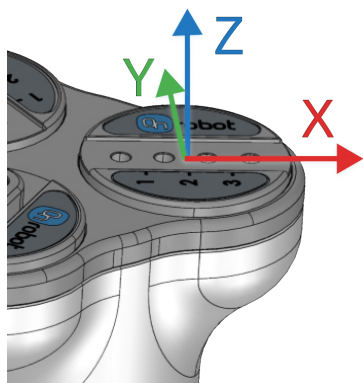
- $\phi 10\text{mm}$ 鋼
- $\phi 13\text{mm}$ 鋼
- $\phi 13.5 \text{ mm}$ シリコーン
- $\phi 16.5 \text{ mm}$ シリコーン

カスタムフィンガーチップが必要な場合は、下記の寸法 (mm) [inch]に従ってグripperフィンガーに合わせて作ることができます。必要なネジは **M4x8mm** (締め付けトルクは **2.5Nm**) です:

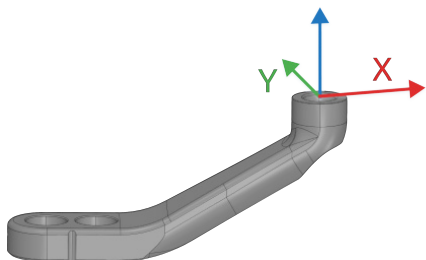


最大許容トルク

カスタムフィンガーまたはフィンガーティップを使用する場合、このセクションは重要です。
XとY周りのグリッパーフィンガープラットフォームにかかる最大許容トルクは **12Nm** です。



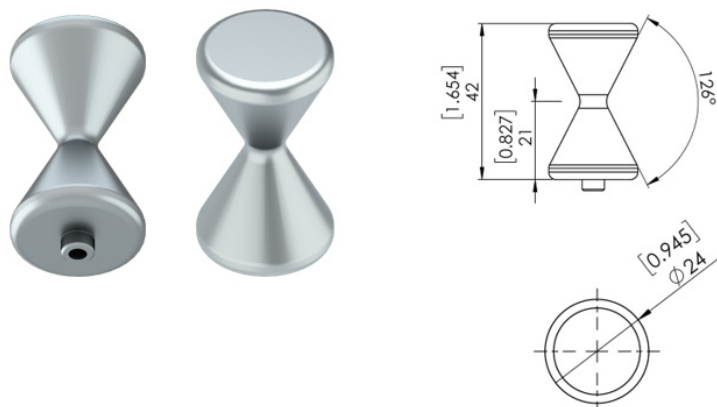
グリッパーのフィンガーエンドにかかる X と Y の最大許容トルクは **2.5Nm** です。



上の図は、最大許容トルクの計算基準となる座標系を示しています。

X 形フィンガーチップ

このフィンガーチップは丸いのワークをグリップ・配置するグリッパーの能力を向上させます。フォースフィットとフォームフィットのグリップアプローチを組み合わせることで、グリップするワークの安定性と有効荷重を高めます。



これらのフィンガーチップを使用するとき、ロボットプログラムでフィンガーチップの直径を 16mm に設定してください。このフィンガーチップは付属品のため、別途購入が必要です。このフィンガーチップを購入するには、販売店にお問い合わせください。

- 3FG X 形フィンガーチップ PN106963

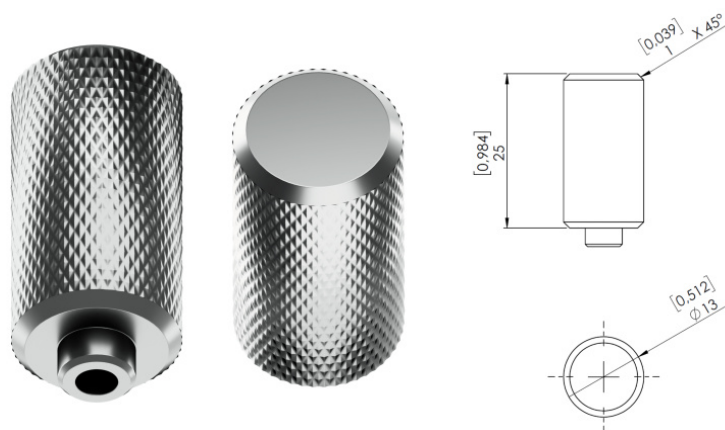
ローレットフィンガーチップセット

表面にローレット加工が施されたこのフィンガーチップは、摩擦と有効荷重量を増加させ、CNC マシンの生ワークやオイルコーティングされたワークピースのグリップと移動に最適です。



メモ:

ローレット加工されたフィンガーチップは、素材に跡を残すことがある。

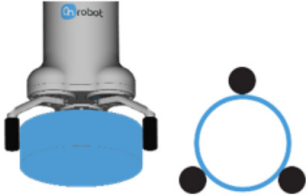
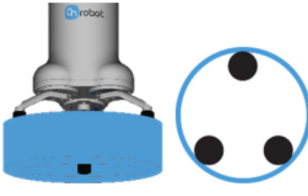


このフィンガーチップを使用する場合は、ロボットプログラムを直径 13mm に設定してください。別売オプションです。ご購入は販売店にお問い合わせください。

- ローレットフィンガーチップセット PN 113929。

内部/外部グリップ

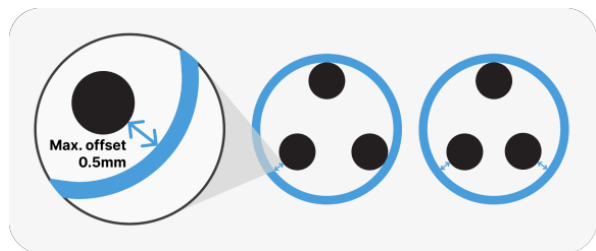
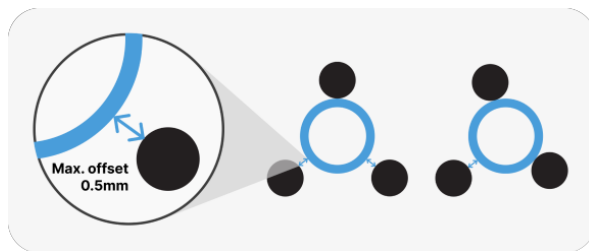
本書では、インターナル・グリップとエクスターナル・グリップという用語を使用する。これらのグリップは、ワークがどのようにグリップされるかに関連している。

外部グリップ	内部グリップ
	



注意:

重いワークピースや固定されたワークピースをグripperの中心でグリップします。最初に接触する際、どのフィンガーもワークピースから **0.5mm** 以上離れてはなりません。それ以上離れると、モーターやギアに過負荷がかかり、破損する可能性があります。



グリップ方法

3FG15 には 2 種類のグリップ方法があります。それぞれの方法で、内側と外側の両方のグリップを使用することができます。

標準グリップ	Flexible grip
このグリップ方法は以下の場合に使用します。 • 物体の直径が判明しており変わらない • 140N 以上のグリップ力が必要である	このグリップ方法は以下の場合に使用します。 • 物体の直径が未知であり著しく変わる • 最大 140 N のグリップ力で十分である

標準グリップ

グリップ運動には、2 つのフェーズがあります：

フェーズ 1： グリッパーフィンガーとワークピースの間に挟まれる可能性のあるものを損傷しないように、安全上の理由から、フィンガーはより低いグリップ力（140N 以下）で動き始めます。3FG15 はこの段階で 50N の力を加えます。

フェーズ 2：グリッパーの直径がプログラムされた目標直径に非常に近づくと、グリッパーは力を強め、プログラムされた目標力でグリップします。グリップ後、ブレーキが作動します（チック音）。ブレーキの作動は、力グリップを検出としても知られ、提供された機能で確認することができます。このブレーキは印加された力でワークを保持し、電力を消費しません。グリッパーがリリースまたは新しいグリップコマンドを実行すると、このブレーキは自動的に解除されます。グリッパーをプログラミングしている間、GUI の機能を使用してブレーキを解除することができます。

Flexible grip

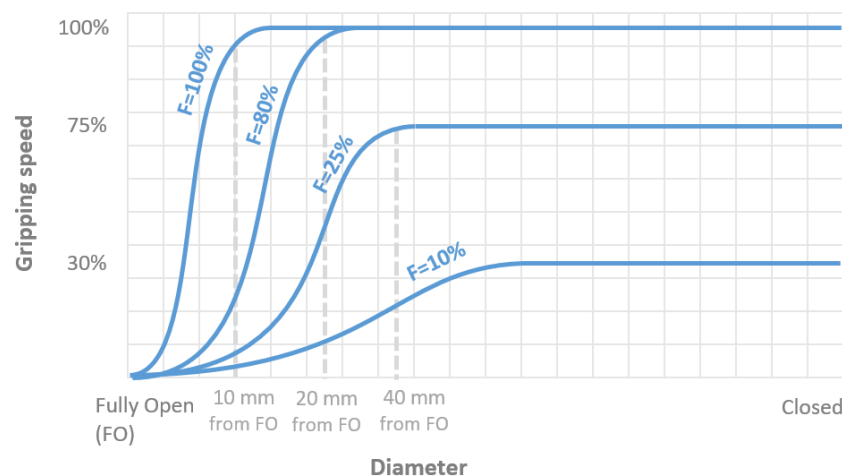
フィンガーは設定された目標力で動き出します。グリッパーが対象物に接触すると、プログラムされた目標力でグリップします。グリップ後、ブレーキが作動します（チック音）。ブレーキの作動は、力グリップを検出としても知られ、提供される機能で確認することができます。このブレーキは印加された力でワークを保持し、電力を消費しません。グリッパーがリリースまたは新しいグリップコマンドを実行すると、このブレーキは自動的に解除されます。グリッパーをプログラミングしている間、GUI の機能を使用してブレーキを解除することができます。



メモ:

達成可能なグリップ速度は、以下のパラメーターに影響されます。

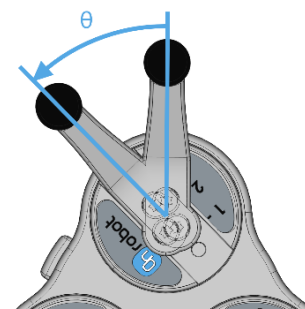
1. 100%より低い目標力（F）を使用すると、グリップ速度が落ちる可能性があります。
2. 目標直径のサイズ：目標直径が大きいほど（ほぼ完全または完全に開いた状態でグリップ）、達成可能なグリップ速度は低くなります。



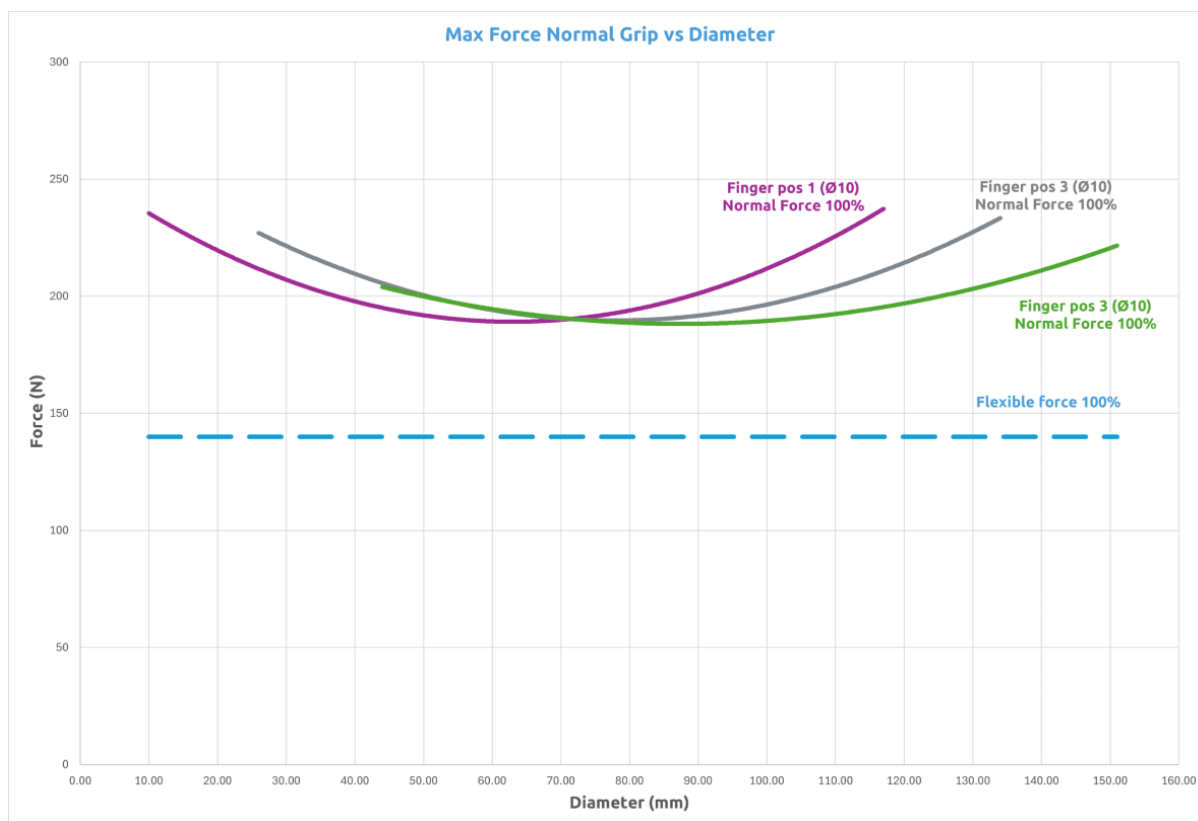
グリップ力

総グリップ力はフィンガーの角度 θ に大きく依存します。内側のグリップと外側のグリップの両方で、フィンガーの角度が小さいほど、加えられる力は大きくなります。

外部グリップの角度範囲は 30～165 度、内部グリップは 20～160 度です。



下のグラフは、通常のグリップ機能を使用した場合、指の位置によって、特定の直径に対してどの程度の力が得られるかを示しています。このグラフは、標準の指を 3 つのポジションすべてに設定し、スチール製の指先 $\varnothing 10$ mm と金属製のワークピースを使用して測定した結果をプロットしたものです。また、柔軟グリップ力も破線で示されています。



メモ:

加えられる合計のグリップ力は、フィンガーの角度、入力電流（一部のロボットでは、ツールフランジの接続で制限されます）、及びフィンガーチップとワークピースの材料との間の摩擦係数に依存します。

グリップ直径

納品するフィンガーとフィンガーチップの構成を変えることにより、より広範囲の直径を実現できます。

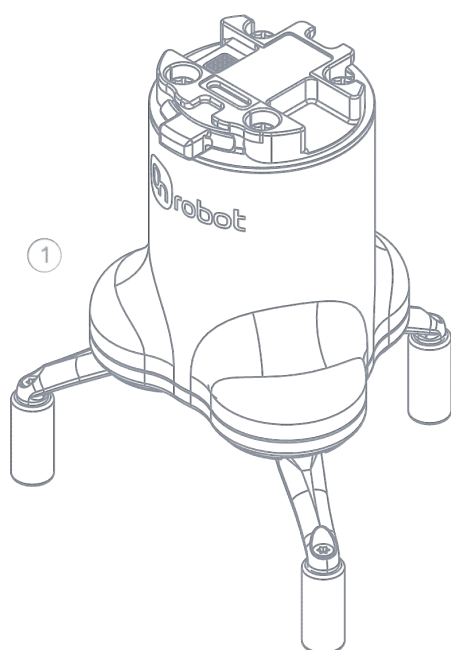
フィンガー位置	フィンガーチップ (mm)	外部グリップ範囲 (mm)	内部グリップ範囲 (mm)
1	Ø10	10-117	35-135
	Ø13	7-114	38-138
	Ø16.5	4-111	41-140
2	Ø10	26-134	49-153
	Ø13	23-131	52-156
	Ø16.5	20-128	55-158
3	Ø10	44-152	65-172
	Ø13	41-149	68-174
	Ø16.5	38-146	71-176

に基づく：

- 外部グリップの角度 最小 165 ° (Pos 1)、163 ° (Pos 2)、161 ° (Pos 3)、最大 30 ° (全 3 位置)
- 内部グリップの角度 最小 160 ° と最大 30 °

最大直径範囲に近いほど角度が低くなり、グリップ力が大きくなります。

1.2. 3FG15 ボックスの内容



②



③



④



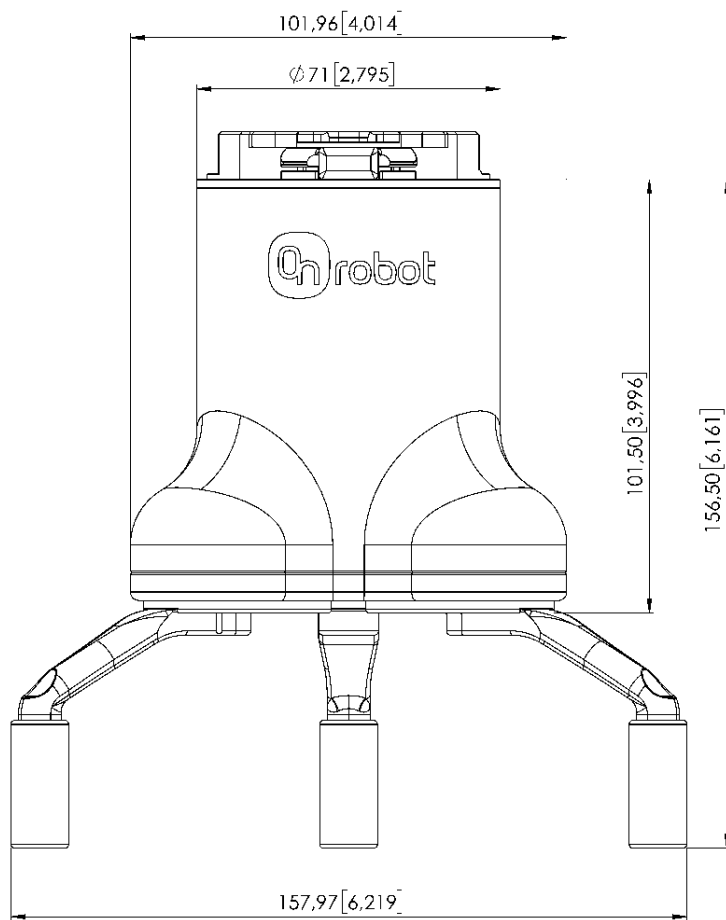
① 3FG15 with $\varnothing 10$ steel and $\varnothing 13.5$ silicone fingertips

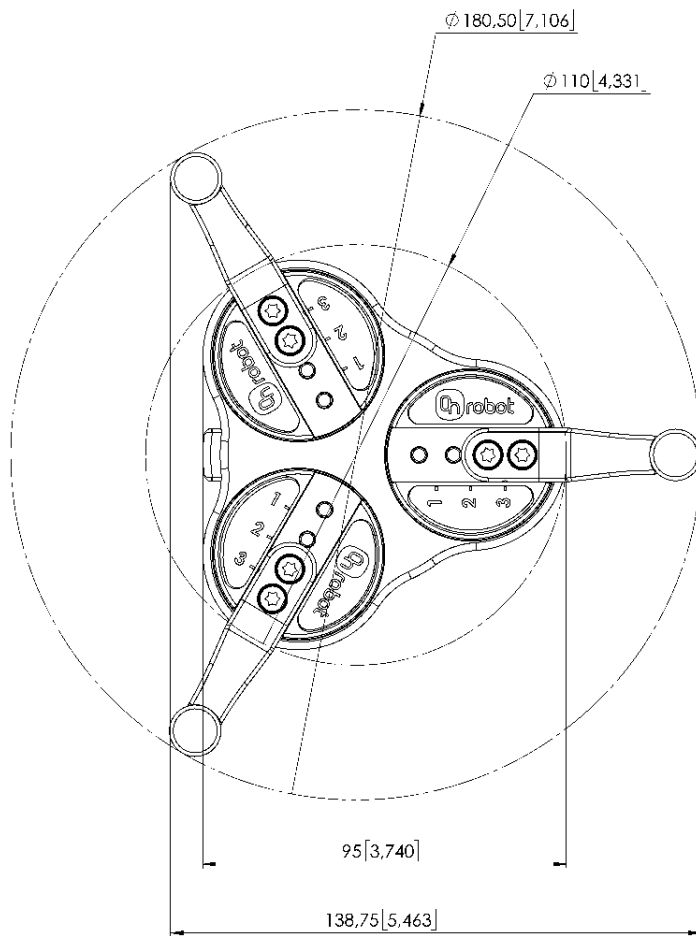
② $\varnothing 13$ steel fingertip

③ $\varnothing 16.5$ silicone fingertip

④ Torx T20 Key

1.3. 3FG15





寸法はすべて mm と[inches]で表記されています。