

PGC系列 协作型平行电爪

PGC-50-35
PGC-140-50
PGC-300-60

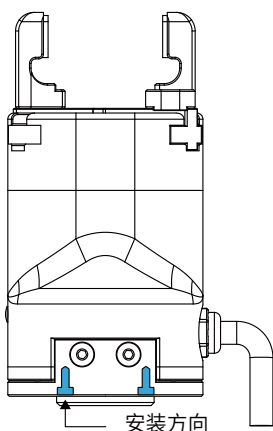


大寰机器人 PGC 系列协作型平行电爪, 是一款主要应用于协作机械臂的电动夹爪, 具有防护等级高、即插即用、大负载等优势。PGC 系列承载精密力控与工业美学于一体, 于 2021 年获得红点奖与 IF 奖两项工业设计大奖。



安装方式

1. 底面安装: 在底部螺孔安装法兰



产品特点

● 高防护等级

PGC 系列防护等级最高达到 IP67, 业内领先, 可适应诸如机床上下料等恶劣工况。

● 即插即用

支持与市面上所有主流协作机器人品牌实现即插即用, 系统内提供大寰图形化插件, 易于控制与编程。

● 大负载

PGC 系列单侧抓持力最高达到 300 N, 最大负载可达到 6 kg, 满足更多样的抓取需求。

应用场景

搭配协作机器人, 完成医疗自动化、3C 电子、新能源、机器人新零售等场景下包括夹持、搬运、组装等在内的一系列复杂工序。



PGE系列

RG系列

PG系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列



选型方式

夹爪系列号 Gripper Series	夹持力 Gripping Force	行程 Stroke	抱闸版本 Brake	出线方式 Cable Mounting Direction	通讯协议 Communication	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *①
PGC	50	35	O	S	M/NN	L3	0

本款型号

最大夹持力

总行程

默认配置

M	Modbus(RS485)
NN	Digital I/O(NPN/NPN)

选项配置

PP	Digital I/O(PNP/PNP)
PN	Digital I/O(PNP/NPN)
NP	Digital I/O(NPN/PNP)
T	TCP/IP
C	CAN2.0A
E	EtherCAT
CM	定制通讯协议

常规配线

L1	1米
L1.5	1.5米
L3	3米
L5	5米

选配短线

+Wx	*①
------------	----

默认配置

0	无特殊定制
J	定制指尖
CC	定制线缆
CF	定制法兰
CG	定制导轨
CS	定制软件
ST	定制表面处理
IPxx	特定IP等级
xxV	特定工作电压
L	低温版本

*① 注:短线对应表位于P74

*② 注:定制费用需咨询公司销售人员

O 不带抱闸

S 侧面

技术参数

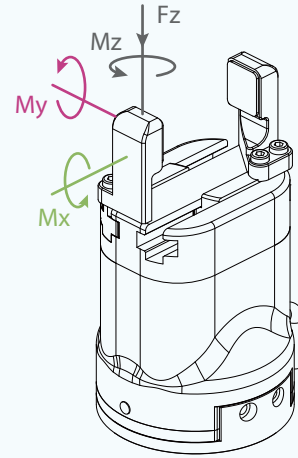
性能参数

抓持力(单侧)	15~50 N
总行程	35 mm
最大推荐负载*	1 kg
打开/闭合时间	0.7 s/0.7 s
位置重复精度	± 0.03 mm
运行噪音	< 50 dB
重量	0.5 kg
传动方式	精密行星减速器+齿轮齿条
尺寸	124 mm x 63 mm x 63 mm

运行环境

通讯协议	标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O 选配: TCP/IP通讯模块(含USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT)
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.25 A
峰值电流	0.5 A
防护等级	IP 54
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下
符合国际标准	CE, FCC, RoHS

 驱控一体 Integrated Design	 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	 位置可调 Position Adjustable	 速度可调 Speed Adjustable	 掉落检测 Drop Detection	 即插即用 Plug & Play	 自锁功能 Self-locking Mechanism
---	--	---	--	--	---	--



垂直方向容许静负荷

Fz: 150 N

负载允许力矩

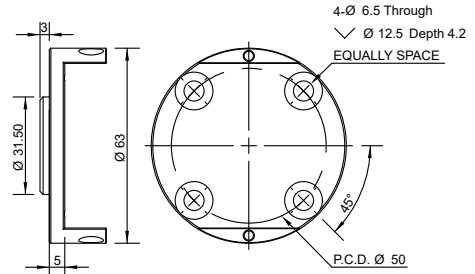
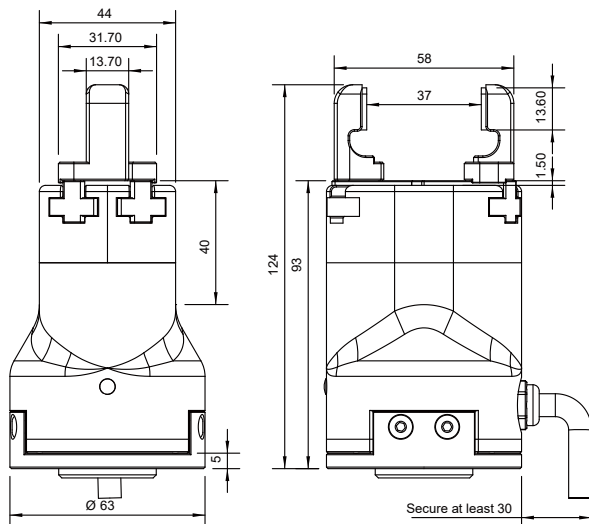
Mx: 2.5 N·m

My: 2 N·m

Mz: 3 N·m

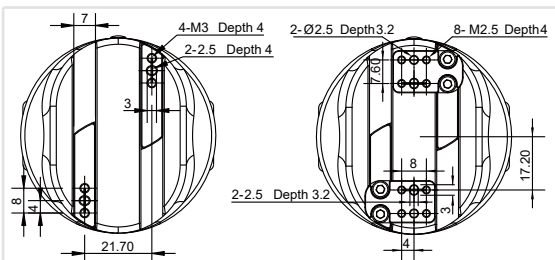
*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如有问题请咨询我们。

技术尺寸图



■ 符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰

*如需定制法兰，建议根据机器人安装孔位进行设计，或联系我们



■ 导轨安装孔位

■ 定制手指连接板尺寸

*如需定制手指，建议根据手指安装板尺寸进行设计，或联系我们

PGE系列

RG系列

PG系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列



选型方式

夹爪系列号 Gripper Series	夹持力 Gripping Force	行程 Stroke	抱闸版本 Brake	出线方式 Cable Mounting Direction	通讯协议 Communication	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *①
PGC	140	50	W	S	M/NN	L3	0

本款型号

最大夹持力

总行程

W 带抱闸

S 侧面

默认配置

M	Modbus(RS485)
NN	Digital I/O(NPN/NPN)

选项配置

PP	Digital I/O(PNP/PNP)
PN	Digital I/O(PNP/NPN)
NP	Digital I/O(NPN/PNP)
T	TCP/IP
C	CAN2.0A
E	EtherCAT
CM	定制通讯协议

常规配线

L1	1米
L1.5	1.5米
L3	3米
L5	5米

选配短线

+Wx	*①
------------	----

默认配置

0	无特殊定制
J	定制指尖
CC	定制线缆
CF	定制法兰
CG	定制导轨
CS	定制软件
ST	定制表面处理
IPxx	特定IP等级
xxV	特定工作电压
L	低温版本

*① 注:短线对应表位于P74

*② 注:定制费用需咨询公司销售人员

技术参数

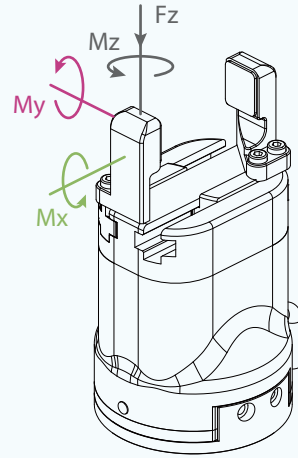
性能参数

抓持力(单侧)	40~140 N
总行程	50 mm
最大推荐负载*	3 kg
打开/闭合时间	0.6 s/0.6 s
位置重复精度	± 0.03 mm
运行噪音	< 50 dB
重量	1 kg
传动方式	精密行星减速器+齿轮齿条
尺寸	138.5 mm x 75 mm x 75 mm

运行环境

通讯协议	标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O 选配: TCP/IP通讯模块(含USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT)
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.4 A
峰值电流	1 A
防护等级	IP 67
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下
符合国际标准	CE, FCC, RoHS

驱控一体 Integrated Design	夹持力可调 Gripping Force Adjustable	位置可调 Position Adjustable	速度可调 Speed Adjustable	掉落检测 Drop Detection	即插即用 Plug & Play	自锁功能 Self-locking Mechanism



垂直方向容许静负荷

Fz: 300 N

负载允许力矩

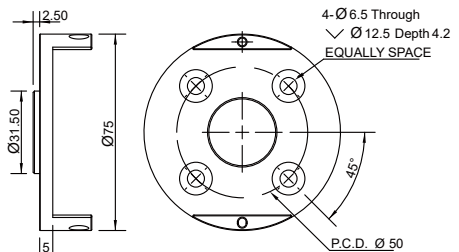
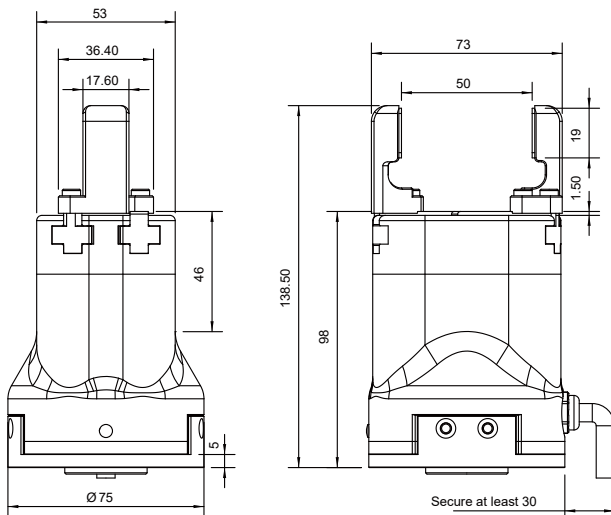
Mx: 7 N·m

My: 7 N·m

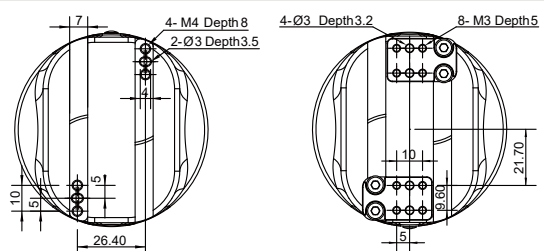
Mz: 7 N·m

*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如有问题请咨询我们。

技术尺寸图



■ 符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰
*如需定制法兰, 建议根据机器人安装孔位进行设计, 或联系我们



■ 默认手指安装尺寸

■ 定制手指安装板尺寸

*如需定制手指, 建议根据手指安装板尺寸进行设计, 或联系我们



PGE系列

RG系列

PG系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列

选型方式

夹爪系列号 Gripper Series	夹持力 Gripping Force	行程 Stroke	抱闸版本 Brake	出线方式 Cable Mounting Direction	通讯协议 Communication	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *①
PGC	300	60	W	S	M/NN	L3	0

本款型号

最大夹持力

总行程

默认配置

M	Modbus(RS485)
NN	Digital I/O(NPN/NPN)

选项配置

PP	Digital I/O(PNP/PNP)
PN	Digital I/O(PNP/NPN)
NP	Digital I/O(NPN/PNP)
T	TCP/IP
C	CAN2.0A
E	EtherCAT
CM	定制通讯协议

常规配线

L1	1米
L1.5	1.5米
L3	3米
L5	5米

选配短线

+Wx	*①
------------	----

默认配置

0	无特殊定制
J	定制指尖
CC	定制线缆
CF	定制法兰
CG	定制导轨
CS	定制软件
ST	定制表面处理
IPxx	特定IP等级
xxV	特定工作电压
L	低温版本

*① 注:短线对应表位于P74

*② 注:定制费用需咨询公司销售人员

W 带抱闸

S 侧面

技术参数

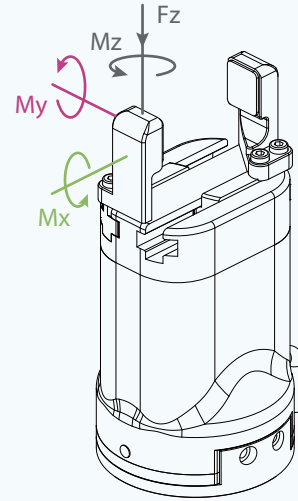
性能参数

抓持力(单侧)	40~300 N
总行程	60 mm
最大推荐负载*	6 kg
打开/闭合时间	0.8 s/0.8 s
位置重复精度	± 0.03 mm
运行噪音	< 50 dB
重量	1.5 kg
传动方式	精密行星减速器+齿轮齿条
尺寸	178 mm x 90 mm x 90 mm

运行环境

通讯协议	标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O 选配: TCP/IP通讯模块(含USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT)
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.4 A
峰值电流	2 A
防护等级	IP 67
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下
符合国际标准	CE, FCC, RoHS

 驱控一体 Integrated Design	 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	 位置可调 Position Adjustable	 速度可调 Speed Adjustable	 掉落检测 Drop Detection	 即插即用 Plug & Play	 自锁功能 Self-locking Mechanism
---	--	---	--	--	---	--



垂直方向容许静负荷

Fz: 600 N

负载允许力矩

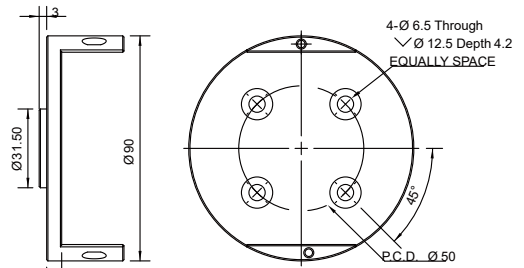
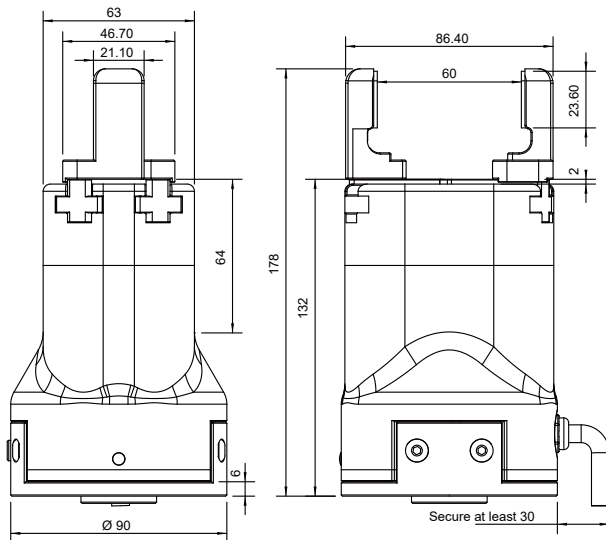
Mx: 15 N·m

My: 15 N·m

Mz: 15 N·m

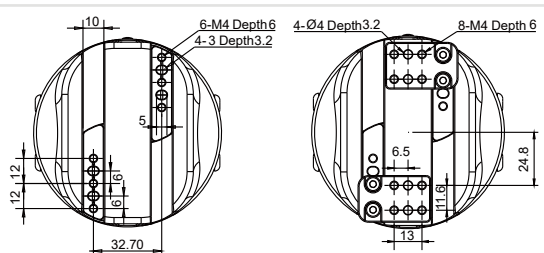
*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如有问题请咨询我们。

技术尺寸图



■ 符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰

*如需定制法兰，建议根据机器人安装孔位进行设计，或联系我们



■ 导轨安装孔位

■ 定制手指连接板尺寸

*如需定制手指，建议根据手指安装板尺寸进行设计，或联系我们