



# 数据表

RG2

v1.2

# 1. 数据表

## 1.1. RG2

一般属性	最小值	标准值	最大值	单位
有效载荷压入配合 	-	-	2 4.4	[kg] [lb]
有效载荷形状配合 	-	-	5 11	[kg] [lb]
总行程（可调节）	0 0	- -	110 4.33	[mm] [英寸]
手指位置分辨率	- -	0.1 0.004	- -	[mm] [英寸]
重复精度	- -	0.1 0.004	0.2 0.007	[mm] [英寸]
逆向反冲	0.1 0.004	- -	0.3 0.011	[mm] [英寸]
夹持力（可调节）	3	-	40	[N]
夹持力偏差		±25		%
夹持速度*	38	-	127	[mm/s]
夹持时间**	0.06	-	0.21	[s]
可调节支架的倾斜精度	-	< 1	-	°
存储温度	0 32	- -	60 140	[°C] [°F]
电机	集成式，电动 BLDC			
IP 等级	IP54			
尺寸	213 x 149 x 36 8.3 x 5.9 x 1.4			[mm] [英寸]
重量	0.78 1.72			[kg] [lb]

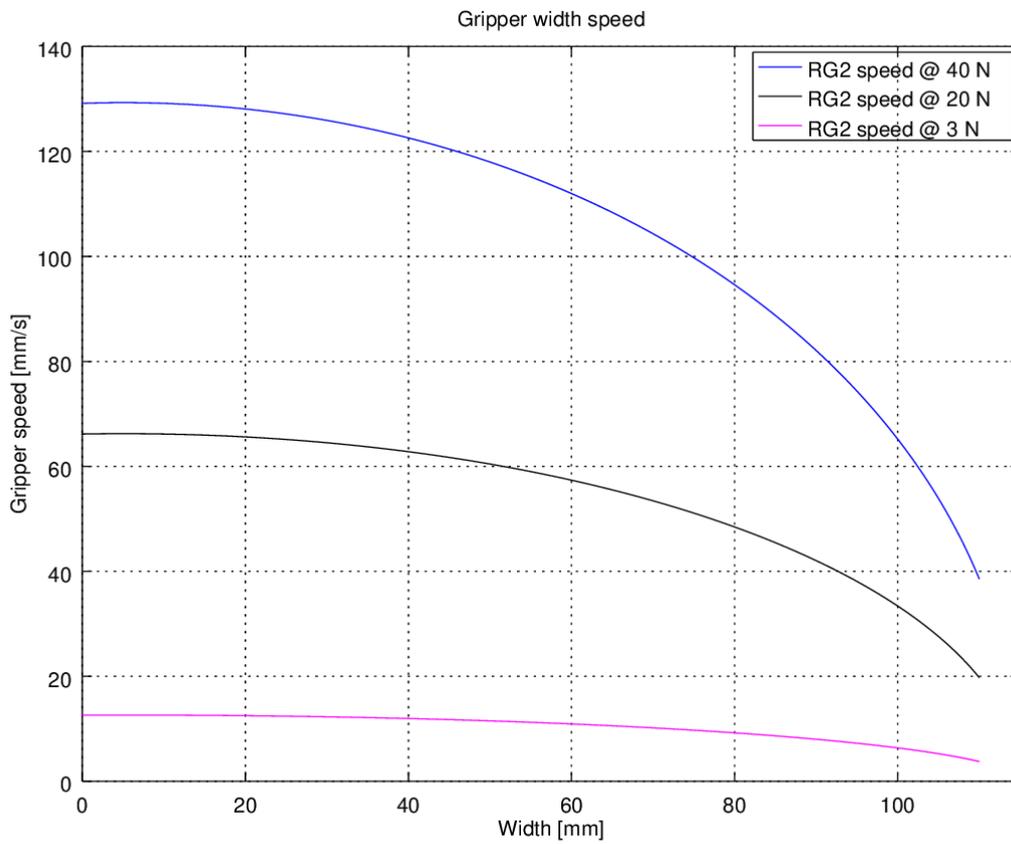
\*请参见下页中的表

\*\* 基于抓指之间 8mm 的总移动距离。速度与力成线性关系。更多详细信息，请参见下一页的速度表。

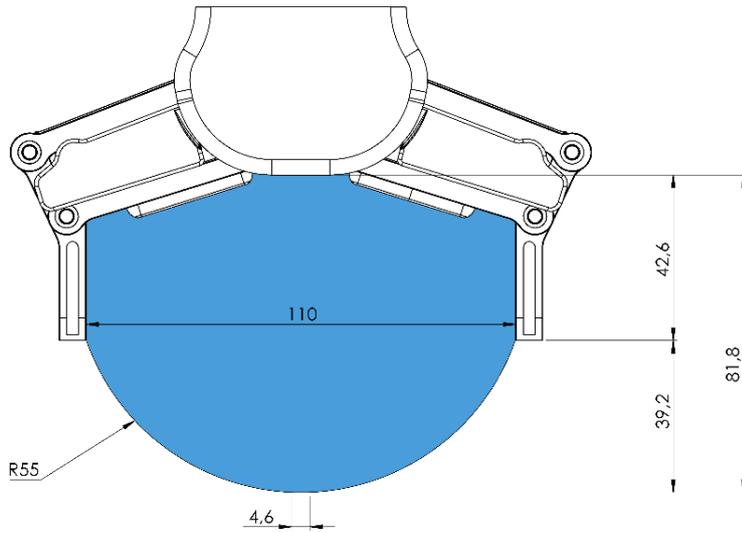
操作条件	最小值	标准值	最大值	单位
电源	20	24	25	[V]
电流消耗	70	-	600*	[mA]
操作温度	5	-	50	[°C]
	41	-	122	[°F]
相对湿度 (无冷凝)	0	-	95	[%]
计算出的工作寿命	30000	-	-	[小时]

\*在释放操作期间可能出现高达 3A (最大 6mS) 的电流峰值。

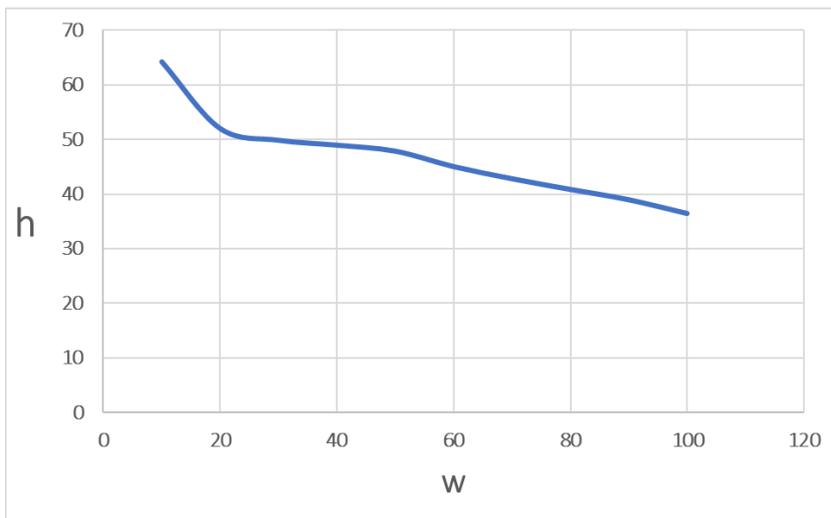
### RG2 夹持速度图



## RG2 工作范围

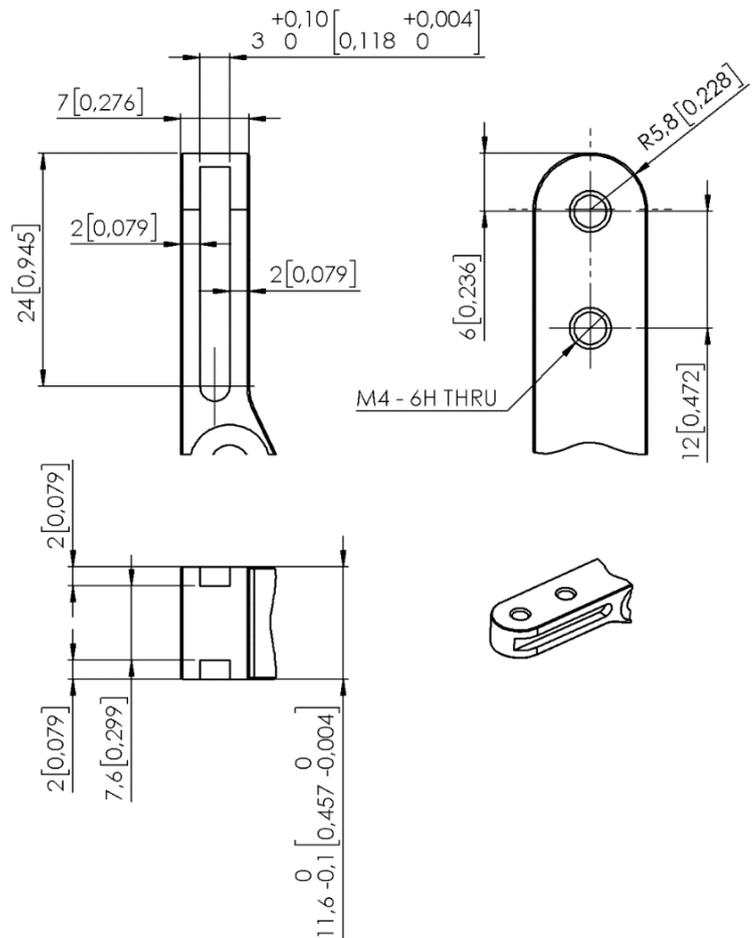
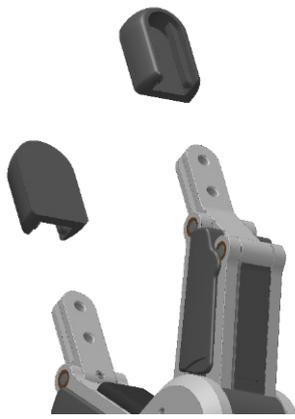


抓取较长的物体可能会无意间激活安全开关。工件最大高度（从指尖末端计算）取决于抓取宽度 (w)。对于不同的宽度值，高度 (h) 限值如下：



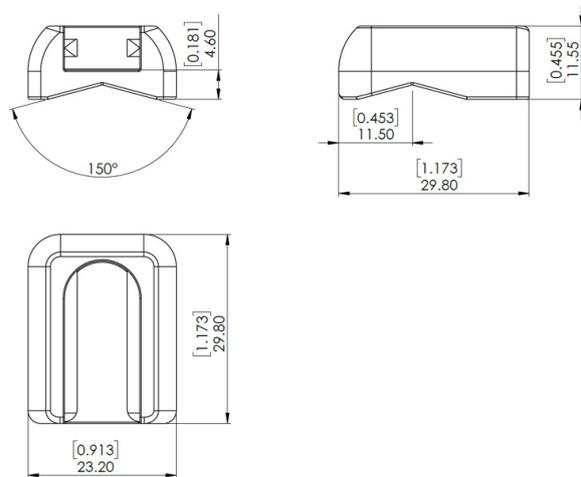
## 指尖

标准指尖可以用于很多种不同的工件。如果需要定制指尖，可以根据下面显示的尺寸 (mm) 使它们匹配爪的抓指：



### X 形指端

这种抓指可以提高夹爪在操作圆柱形工件时的抓取和放置能力。通过结合压入配合和形状配合抓取方式，可以提高指端的稳定性和待抓取工件的有效载荷。

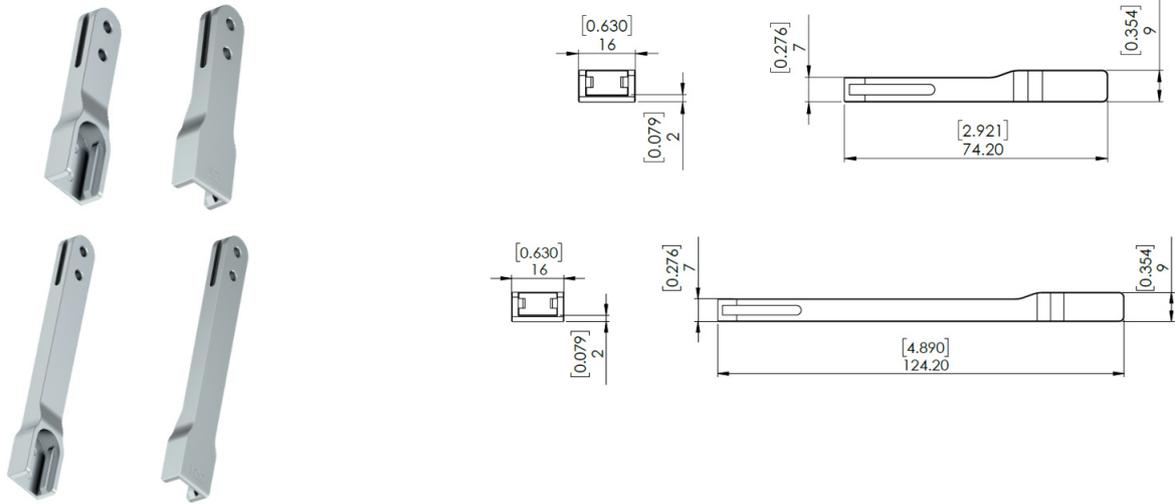


这些指端为选配件，需要单独采购。如需购买这种指端，请联系向您出售 RG 抓指的商家。

- RG2 X 形指端 PN 105871

## 50 和 100mm 延长指端

这种指端可以帮助夹爪在因为正常宽度过大无法操作的狭小空间（例如箱子和板条箱）抓取和放置工件。



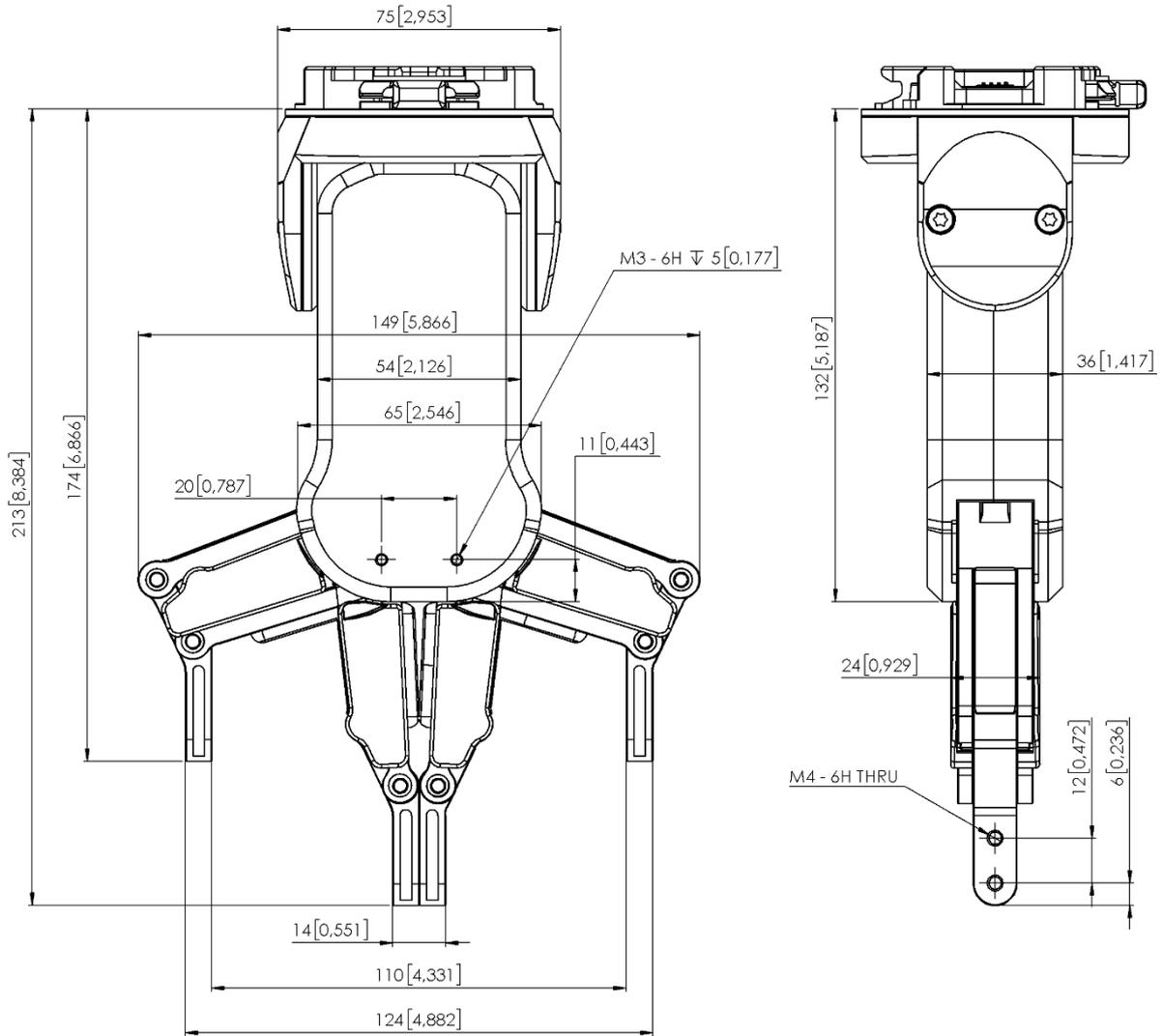
延长指端会降低抓取力：

- 50mm - 目标抓取力的 66.67%。
- 100mm - 目标抓取力 50.00%。

这些指端为选配件，需要单独采购。如需购买这种指端，请联系向您出售 RG 抓指的商家。

- RG2 延长指端 50mm PN 105872
- RG2 延长指端 100mm PN 105873

## 1.2. RG2



所有尺寸的单位均为 mm 和[英寸]。