



数据表

RG2-FT

V1.0

1 数据表

一般属性	最小值	标准值	最大值	单位
有效载荷压入配合  合	- -	- -	2 4.4	[kg] [lb]
有效载荷形状配合  4 Kg	- -	- -	4 8.8	[Kg] [lb]
总行程 (可调节)	0 0	- -	100 3.93	[mm] [inch]
手指位置分辨率	- -	0.1 0.004	- -	[mm] [inch]
重复精度	- -	0.1 0.004	0.2 0.007	[mm] [inch]
逆向反冲	0.2 0.007	0.4 0.015	0.6 0.023	[mm] [inch]
夹持力 (可调节)	3	-	40	[N]
夹持速度*	55	110	184	[mm/s]
夹持时间**	0.04	0.07	0.11	[s]
可调节支架的倾斜精度	-	< 1	-	°
工作环境温度	5	-	50	[° C]
存储温度	0	-	60	[° C]
电机	集成式, 电动 BLDC			
IP 等级	IP54			
尺寸	219 x 149 x 49 8.6 x 5.9 x 1.9			[mm] [inch]
产品重量	0.98 2.16			[kg] [lb]

* 请参见速度表 5

** 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，请参见第 5 页的速度表。

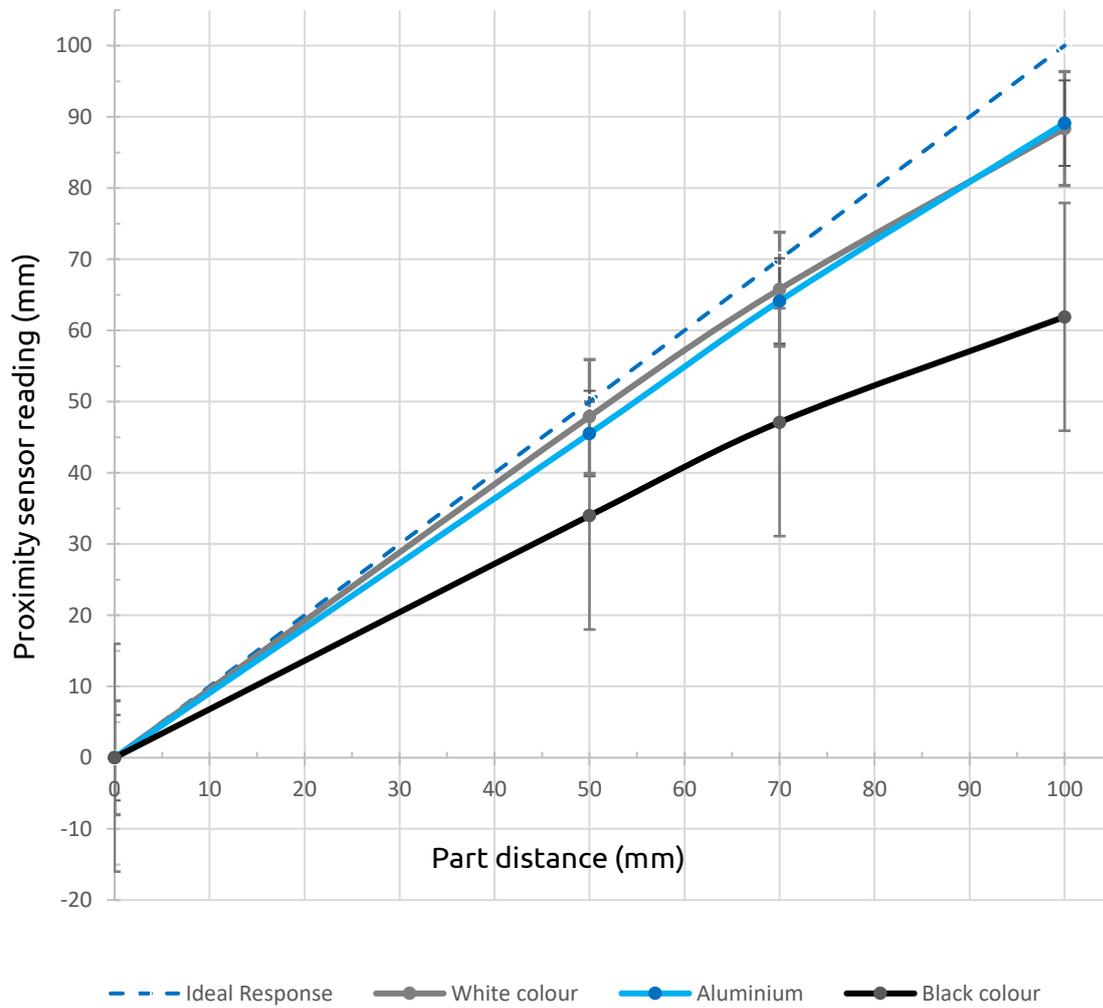
力传感器属性	Fxy	Fz	Txy	Tz	单位
标称容量 (N.C.)	20	40	0.7	0.5	[N] [Nm]
单轴过载	200	200	200	200	[%]
无噪音分辨率	0.1	0.4	0.008	0.005	[N] [Nm]
标称容量条件下的单轴形变	0.4 0.015	0.1 0.04	2	5	[mm] [°] [英寸] [°]
全量程非线性温度补偿	< 2				[%]

近距离传感器属性	最小值	标准值	最大值	单位
感测范围	0 0	- -	100 3.93	[mm] [inch]
精度	- -	2 0.078	- -	[mm] [inch]
非线性*	-	12	-	[%]

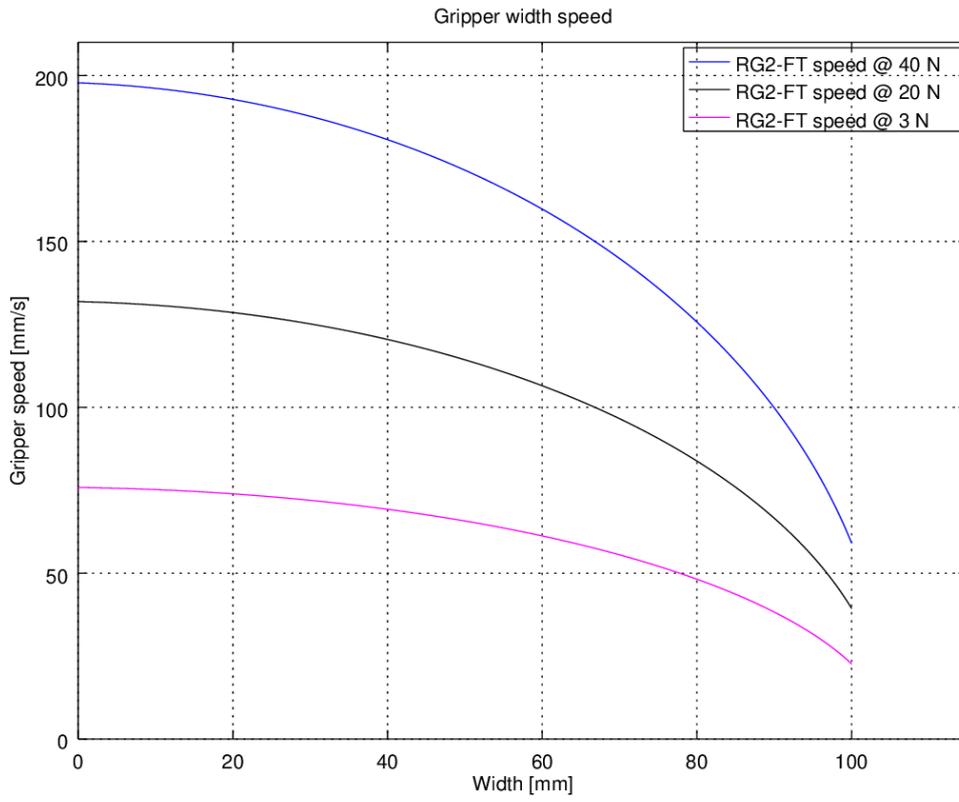
* 非线性参考最大值，取决于对象的属性（例如：表面类型和颜色）

操作条件	最小值	标准值	最大值	单位
电源要求(PELV)	24	-	24	[V]
功耗	6.5	-	22	[W]
操作温度	0 32	- -	55 131	[° C] [° F]
相对湿度（无冷凝）	0	-	95	[%]
计算出的 MTBF（工作寿命）	30.000	-	-	[小时]

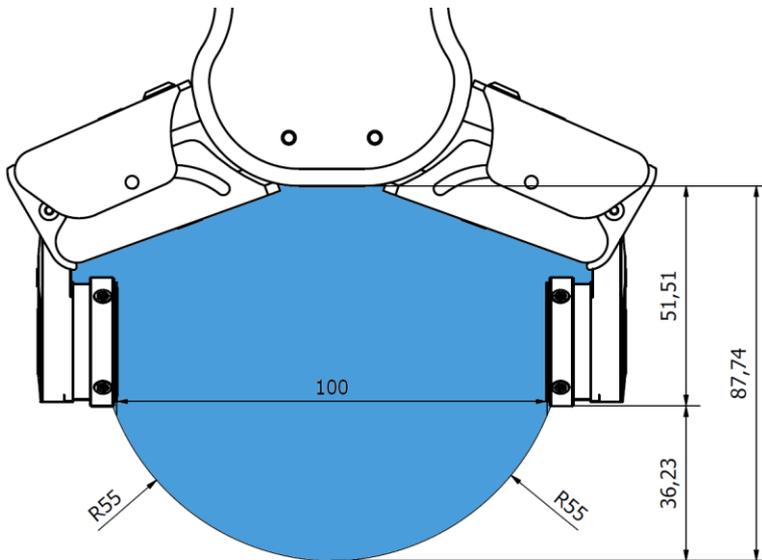
近距离传感器典型精度



RG2-FT 夹持速度图



夹爪工作范围

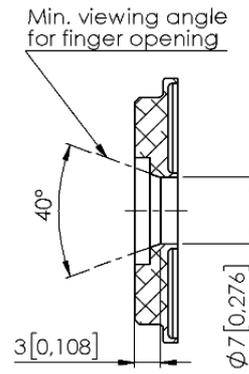
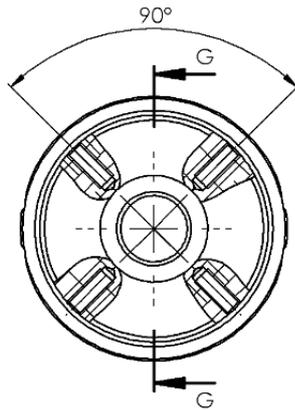
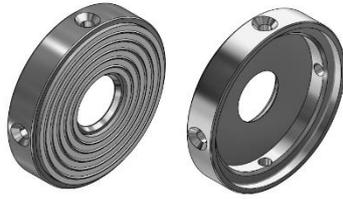


尺寸单位为毫米。

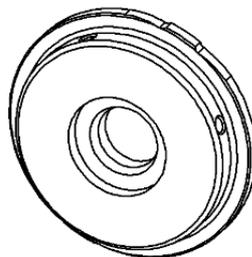
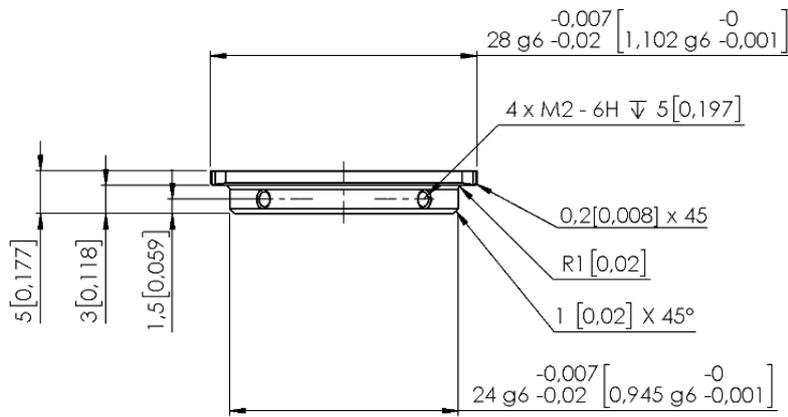
数据表

指端

标准指尖可以用于很多种不同的工件。如果需要自定义指尖，则可以使其适合夹爪手指。



SECTION G-G



夹爪手指尺寸单位为毫米。



注意：

在指尖的设计中，应考虑下述方面，以确保实现最佳性能：

为近距离传感器保持无障碍的光路

避免近距离传感器受到阳光或强光源的直接照射

避免灰尘和液体渗入



警告：

近距离传感器属于敏感部件，应采取保护措施，避免：

强光直射（例如定向激光源）

直接暴露在高温中

任何情况下的机械接触

暴露在液体或细小的导电灰尘中



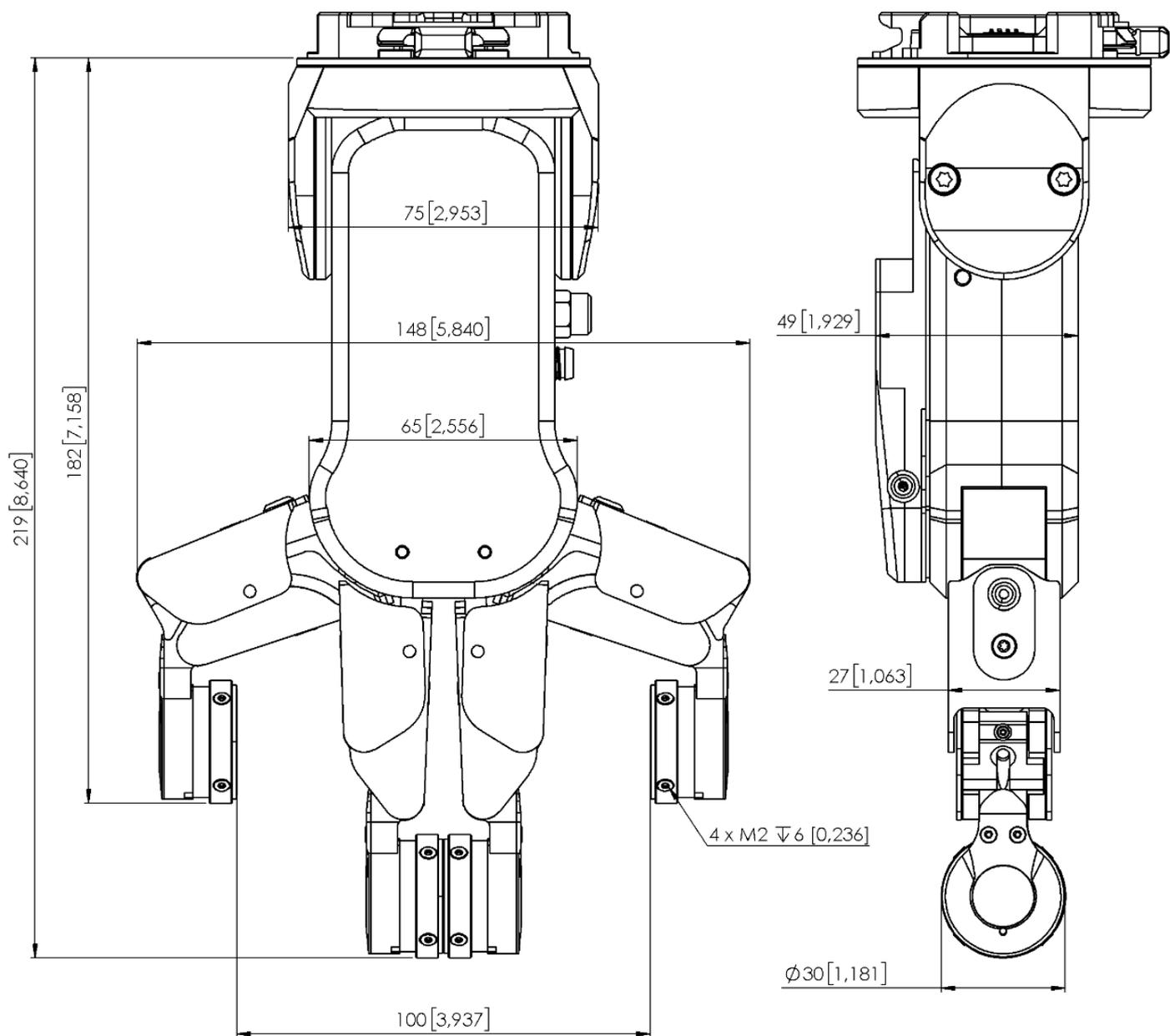
注意：

请定期使用低压压缩空气（<5 巴）在距离 5 厘米的位置清洁近距离传感器。对于顽固性的污染物，请使用软棉签蘸取异丙醇进行清洁。

手指厚度

考虑默认指尖数值，手指厚度为固定值，不能在软件中更改。如果使用自定义指尖，则用户应手动为手指厚度的差值设置补偿值。

RG2-FT



所有尺寸的单位均为 mm 和[英寸]。