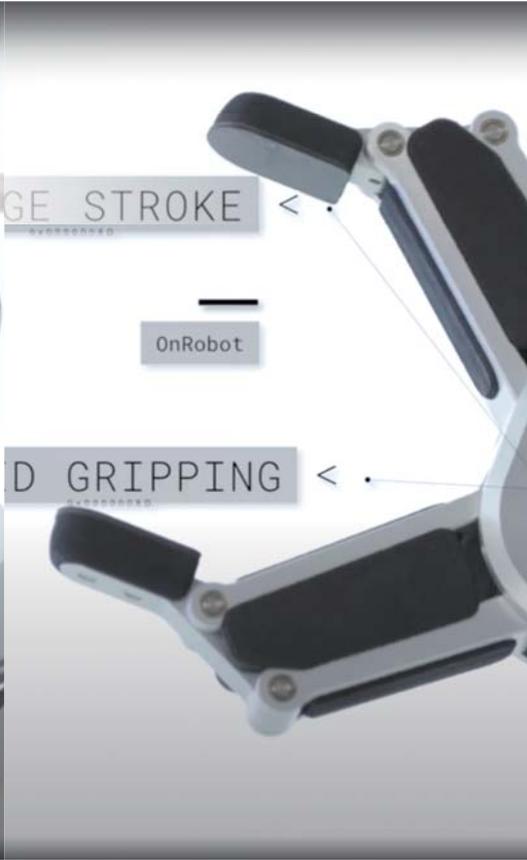




GE STROKE <

OnRobot

D GRIPPING <



IZABLE FINGERTIPS <

0x00000038

OnRobot



RG2

Datasheet



パッケージング&
パレタイジング



ピック & プレース



機械加工

RG2

一般的な特性	最小	通常	最大	単位
可搬重量 	- -	- -	2 4.4	[kg] [lb]
可搬重量 	- -	- -	5 11	[kg] [lb]
総ストローク(調整可能)	0 0	- -	110 4.33	[mm] [inch]
フィンガーポジション分解能	- -	0.1 0.004	- -	[mm] [inch]
繰返し精度	- -	0.1 0.004	0.2 0.007	[mm] [inch]
バックラッシュの逆転	0.1 0.004	- -	0.3 0.011	[mm] [inch]
把持力(調整可能)	3	-	40	[N]
把持力偏差		±25		%
把持速度*	38	-	127	[mm/s]
把持時間	0.06	-	0.21	[s]
調整可能なブラケットの傾動精度	-	< 1	-	°
保管温度	0 32	- -	60 122	[°C] [°F]
モーター	Integrated, electric BLDC			
IP等級	IP54			
サイズ	213 x 149 x 36 8.3 x 5.9 x 1.4			[mm] [inch]
重量	0.78 1.72			[kg] [lb]

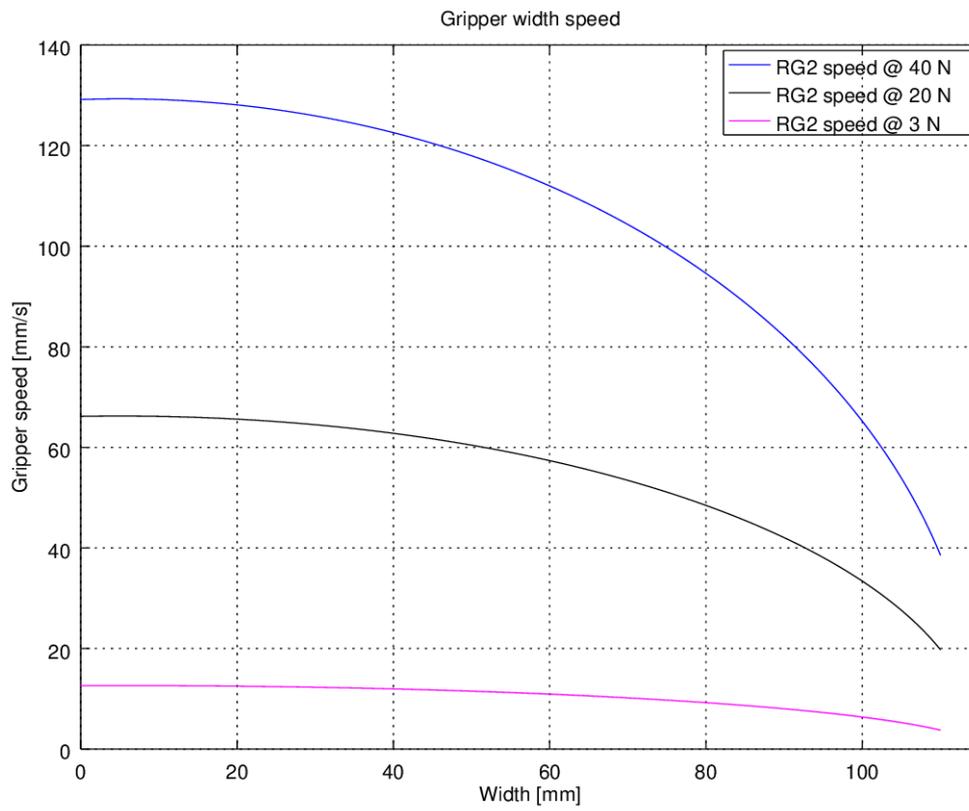
*次のページの表を参照してください。

** *フィンガー間の合計移動量 8mm に基づきます。速度は力に比例します。詳細については、次のページの速度表を参照してください。インガー

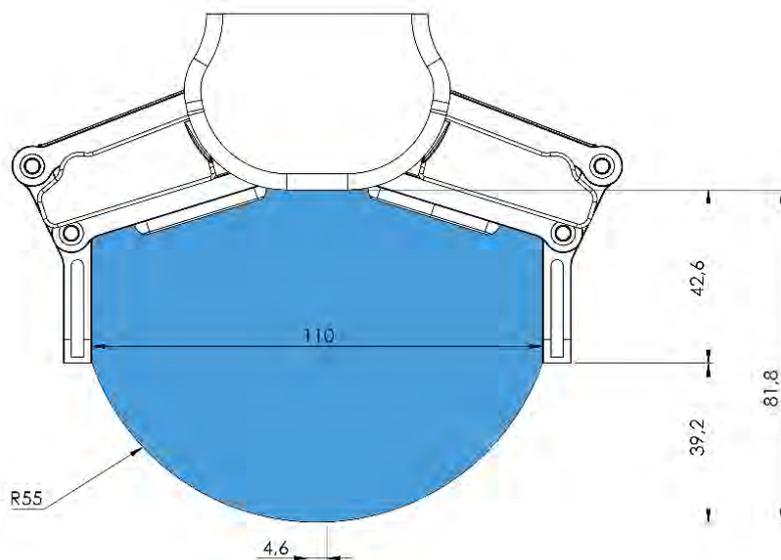
使用条件	最小	通常	最大	単位
電源	20	24	25	[V]
消費電力	70	-	600*	[mA]
動作温度	5 41	- -	50 122	[°C] [°F]
相対湿度(結露なきこと)	0	-	95	[%]
MTBF(稼働期間)	30.000	-	-	[Hours]

* リリース時に最大 3A (最大 6ms) の電流スパイクが発生することがあります。

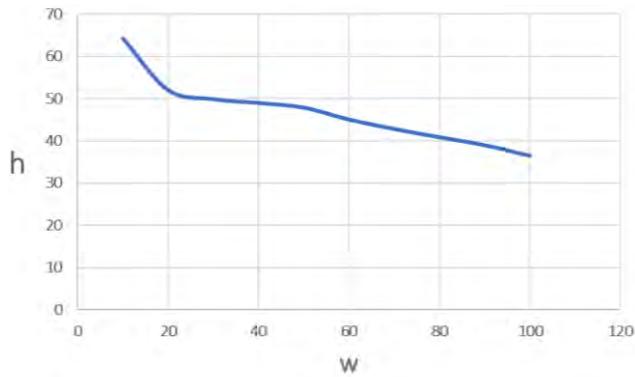
RG2 RG2 把持と速度グラフ



RG2作業範囲

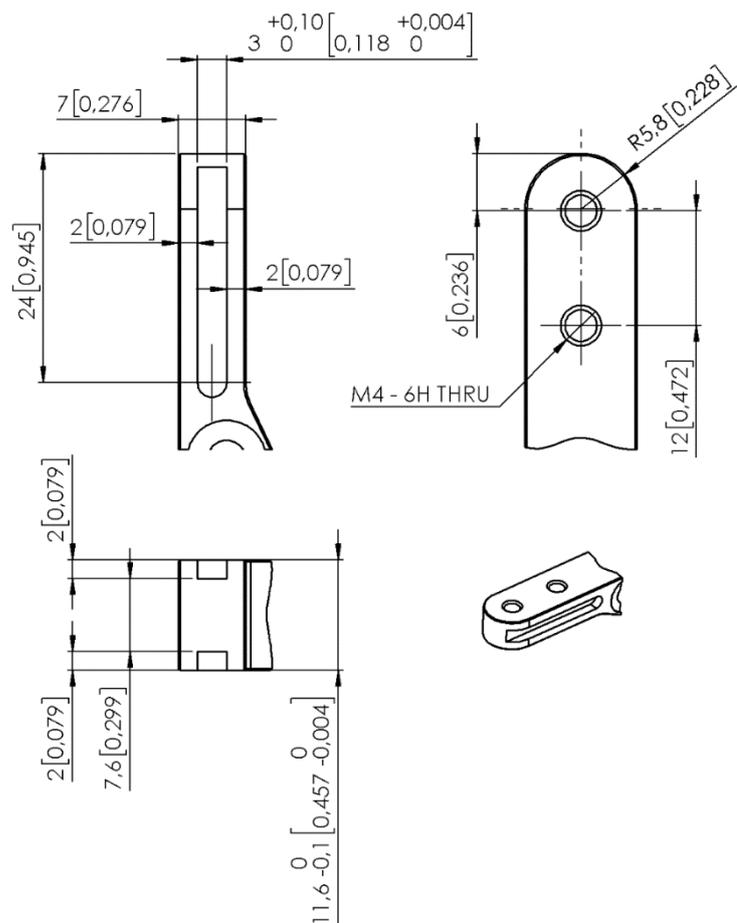
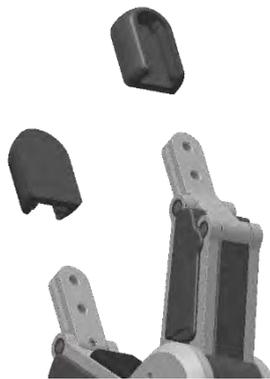


長い物体をつかむと、安全スイッチが不意に作動することがあります。 最大部材高さ（指先の端から計算）は、グリップ幅（w）によって異なります。 幅の値によって、高さ（h）の制限は以下ようになります。

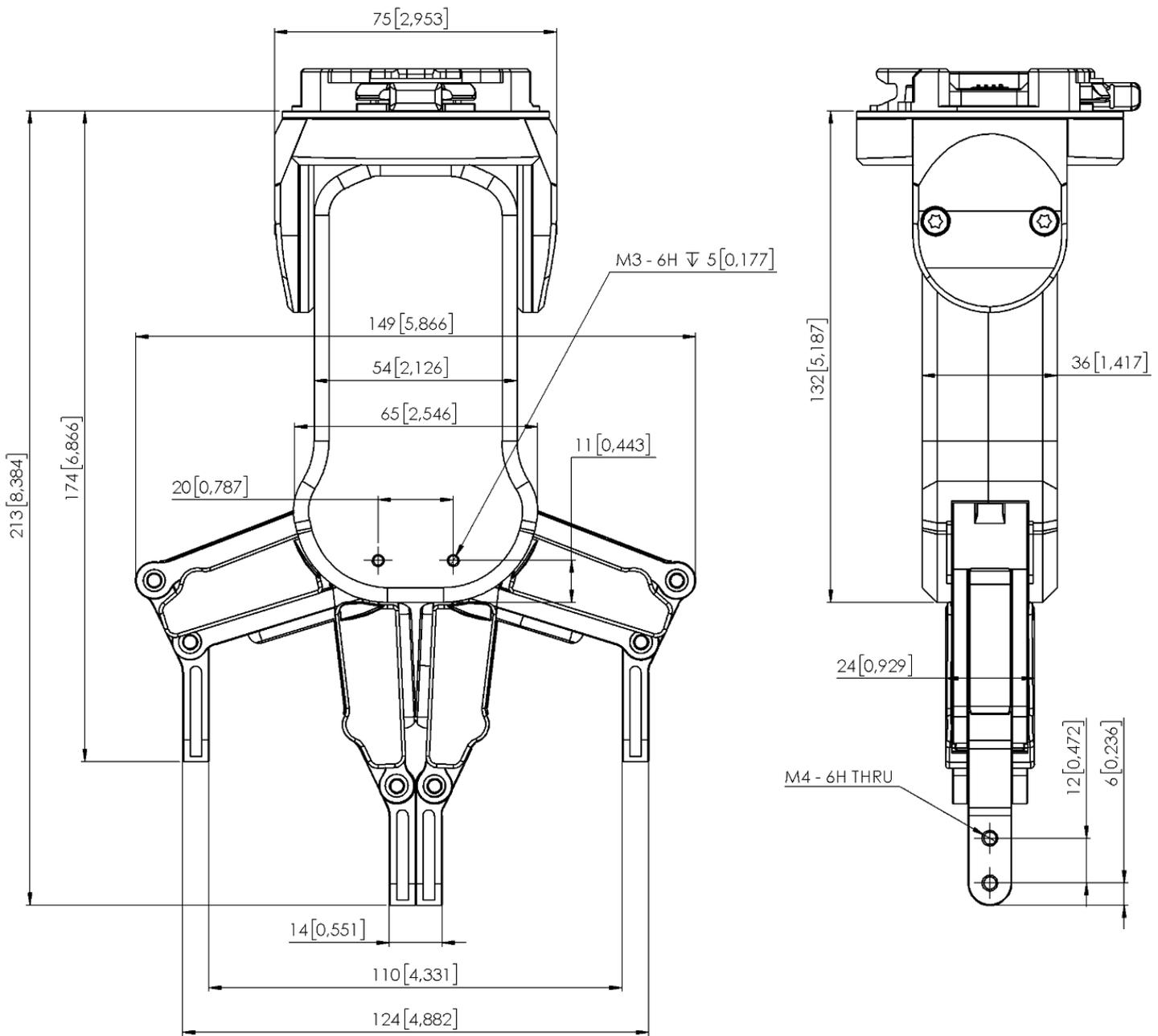


フィンガーチップ

標準のフィンガーチップは、さまざまなワークピースに使用できます。カスタマイズフィンガーチップが必要な場合は、以下の寸法（mm）に従って、グripperの指に合うように作成できます。



RG2



単位： [mm]



カンタム・ウシカタ株式会社

〒224-0053 神奈川県横浜市都筑区池辺町4666
 Tel: 045-345-0002 Fax: 045-345-0012
 www.kantum.co.jp E-mail: info@kantum.co.jp