





DATENBLATT

RG2-FT

V1.0

1 Datenblatt

Allgemeine Eigenschaften	Mind.	Typisch	Max.	Einheiten
Nutzlast (kraftschlüssig) 	- -	- -	2 4,4	[kg] [lb]
Nutzlast (formschlüssig) 	- -	- -	4 8,8	[kg] [lb]
Gesamthub (einstellbar)	0 0	- -	100 3,93	[mm] [Zoll]
Auflösung der Fingerposition	- -	0,1 0,004	- -	[mm] [Zoll]
Wiederholgenauigkeit	- -	0,1 0,004	0,2 0,007	[mm] [Zoll]
Umkehrspiel	0,2 0,007	0,4 0,015	0,6 0,023	[mm] [Zoll]
Greifkraft (einstellbar)	3	-	40	[N]
Greifgeschwindigkeit*	55	110	184	[mm/s]
Greifzeit**	0,04	0,07	0,11	[s]
Einstellbare Halterungsneigungsgenauigkeit	-	< 1	-	°
Umgebungsbetriebstemperatur	5	-	50	[°C]
Lagertemperatur	0	-	60	[°C]
Motor	Integrierter, elektrischer BLDC-Motor			
IP-Klassifizierung	IP54			
Abmessungen	219 x 149 x 49 8,6 x 5,9 x 1,9			[mm] [Zoll]
Produktgewicht	0,98 2,16			[kg] [lb]

* siehe Geschwindigkeitstabelle 4

** basierend auf einer Gesamtbewegung von 8 mm zwischen den Fingern. Die Geschwindigkeit ist linear proportional zur Kraft. Zu näheren Angaben siehe Geschwindigkeitstabelle auf Seite 4.

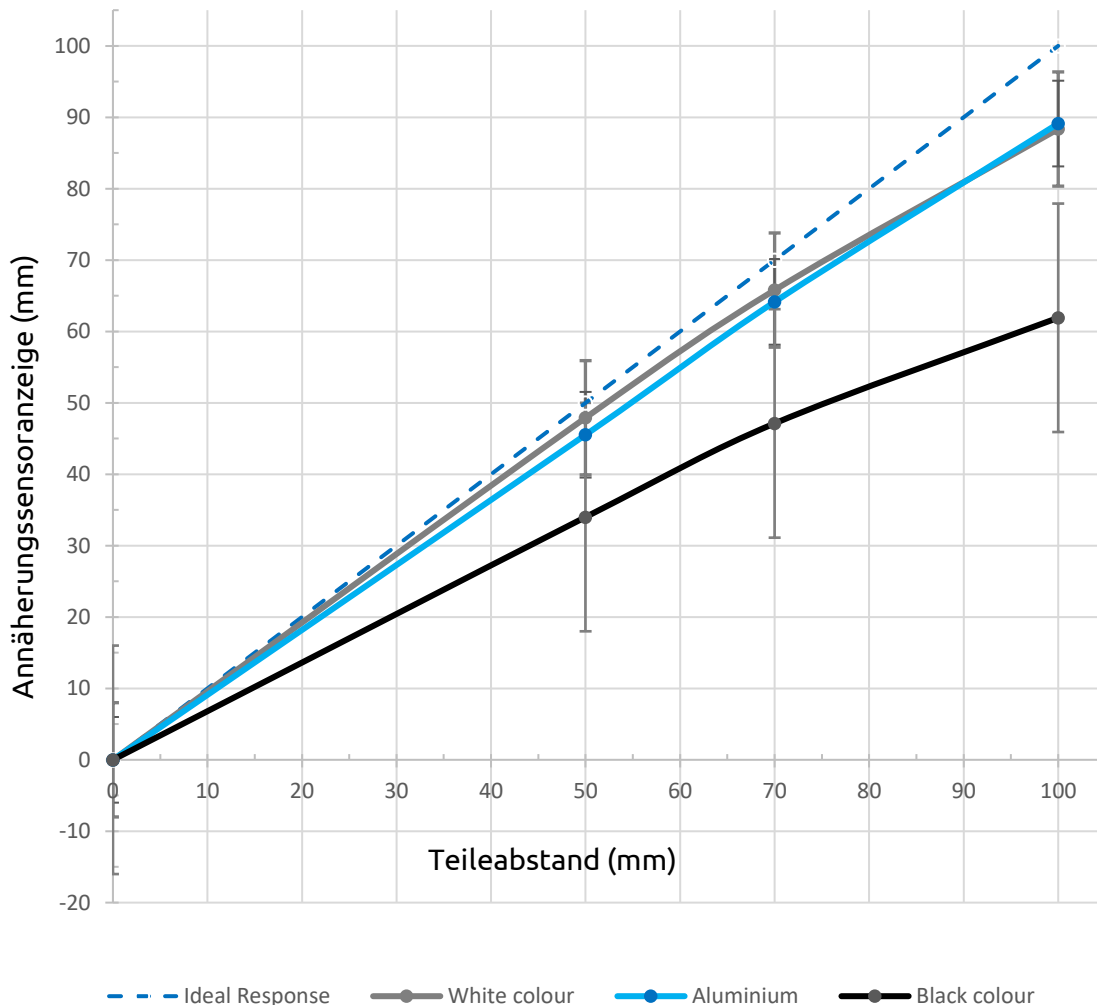
Eigenschaften des Kraftsensors	Fxy	Fz	Txy	Tz	Einheiten
Nennkapazität (N.C.)	20	40	0,7	0,5	[N] [Nm]
Einachsige Überlast	200	200	200	200	[%]
Rauschfreie Auflösung	0,1	0,4	0,008	0,005	[N] [Nm]
Einachsige Verformung bei Nennkraft	0,4 0,015	0,1 0,04	2	5	[mm] [°] [inch] [°]
Temperaturkompensation Endwert-Linearitätsfehler	< 2				[%]

Annäherungssensor-Eigenschaften	Mind.	Typisch	Max.	Einheiten
Sensorbereich	0	-	100	[mm]
	0	-	3,93	[Zoll]
Genauigkeit	-	2	-	[mm]
	-	0,078	-	[Zoll]
Linearitätsfehler*	-	12	-	[%]

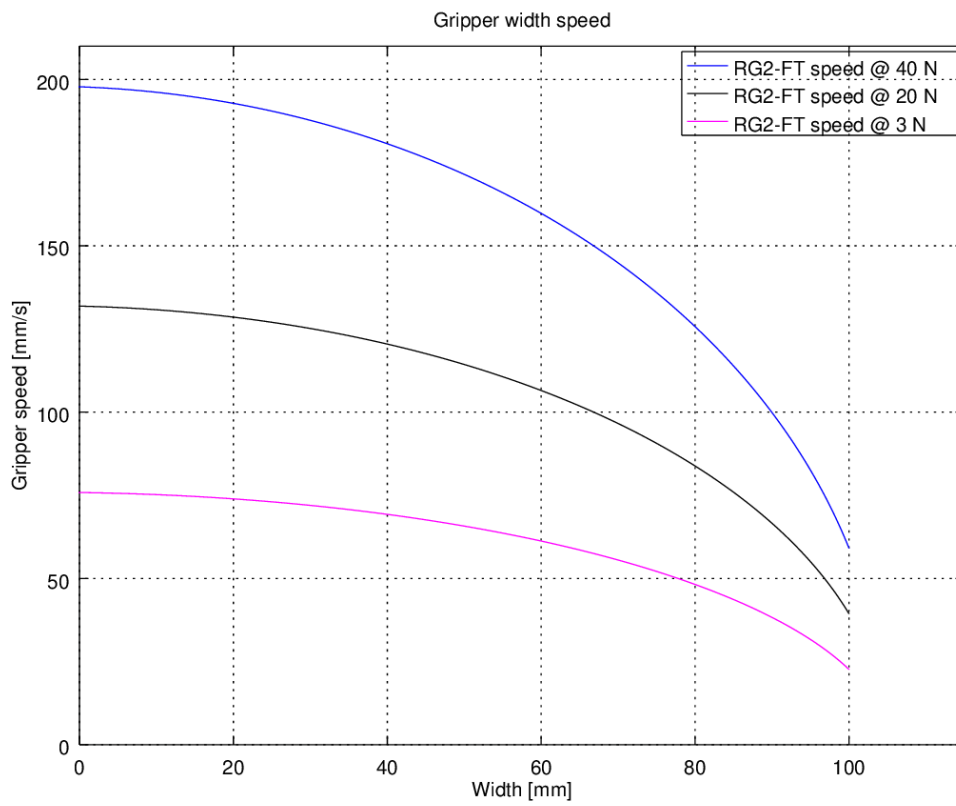
* Der Linearitätsfehler bezieht sich auf den Maximalwert und hängt von den Objekteigenschaften (z. B. Oberflächenart und -farbe) ab.

Betriebsbedingungen	Minimum	Typisch	Maximum	Einheit
Leistungsbedarf (PELV)	24	-	24	[V]
Stromverbrauch	6,5	-	22	[W]
Betriebstemperatur	0	-	55	[°C]
	32	-	131	[°F]
Relative Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	0	-	95	[%]
Berechnete MTBF (Mittlere Betriebsdauer zwischen Ausfällen)	30.000	-	-	[Stunden]

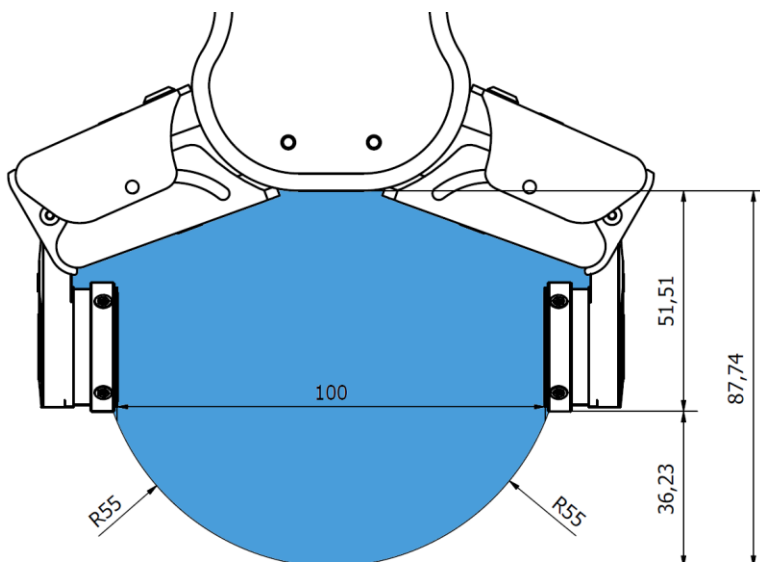
Typische Genauigkeit Annäherungssensor



RG2-FT Greifgeschwindigkeitsgrafik



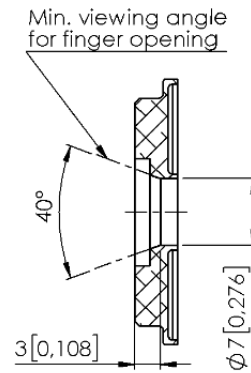
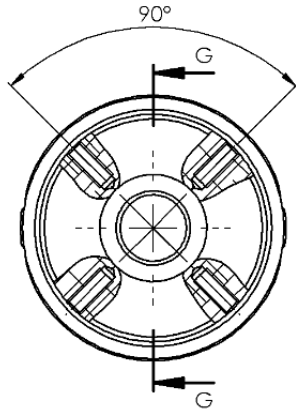
Arbeitsbereich des Greifers



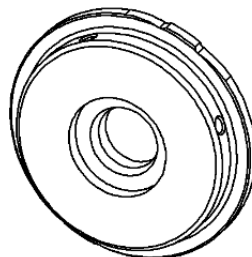
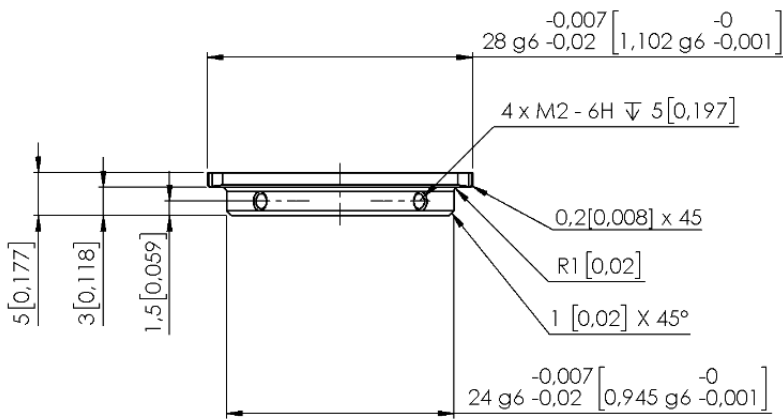
Die Abmessungen sind in Millimetern angegeben.

Fingerspitzen

Die Standard-Fingerspitzen können für viele verschiedene Werkstücke verwendet werden. Wenn kundenspezifische Fingerspitzen erforderlich sind, können sie an die Greiferfinger angepasst werden.



SECTION G-G



Abmessungen des Greiferfingers in Millimeter.

**HINWEIS:**

Bei der Konstruktion der Fingerspitze ist für eine optimale Leistung Folgendes zu berücksichtigen:

Freier optischer Pfad für die Annäherungssensoren

Annäherungssensoren vor direkter Sonneneinstrahlung oder starken Lichtquellen schützen

Eindringen von Staub und Flüssigkeiten vermeiden

**WARNUNG:**

Die Annäherungssensoren sind empfindliche Teile und müssen gegen folgende Einflüsse geschützt werden:

Direktes starkes Licht (z. B. gerichtete Laserquellen)

Direkte hohe Temperaturen

Mechanische Kontakte jedweder Art

Flüssigkeiten und feinen leitfähigen Staub

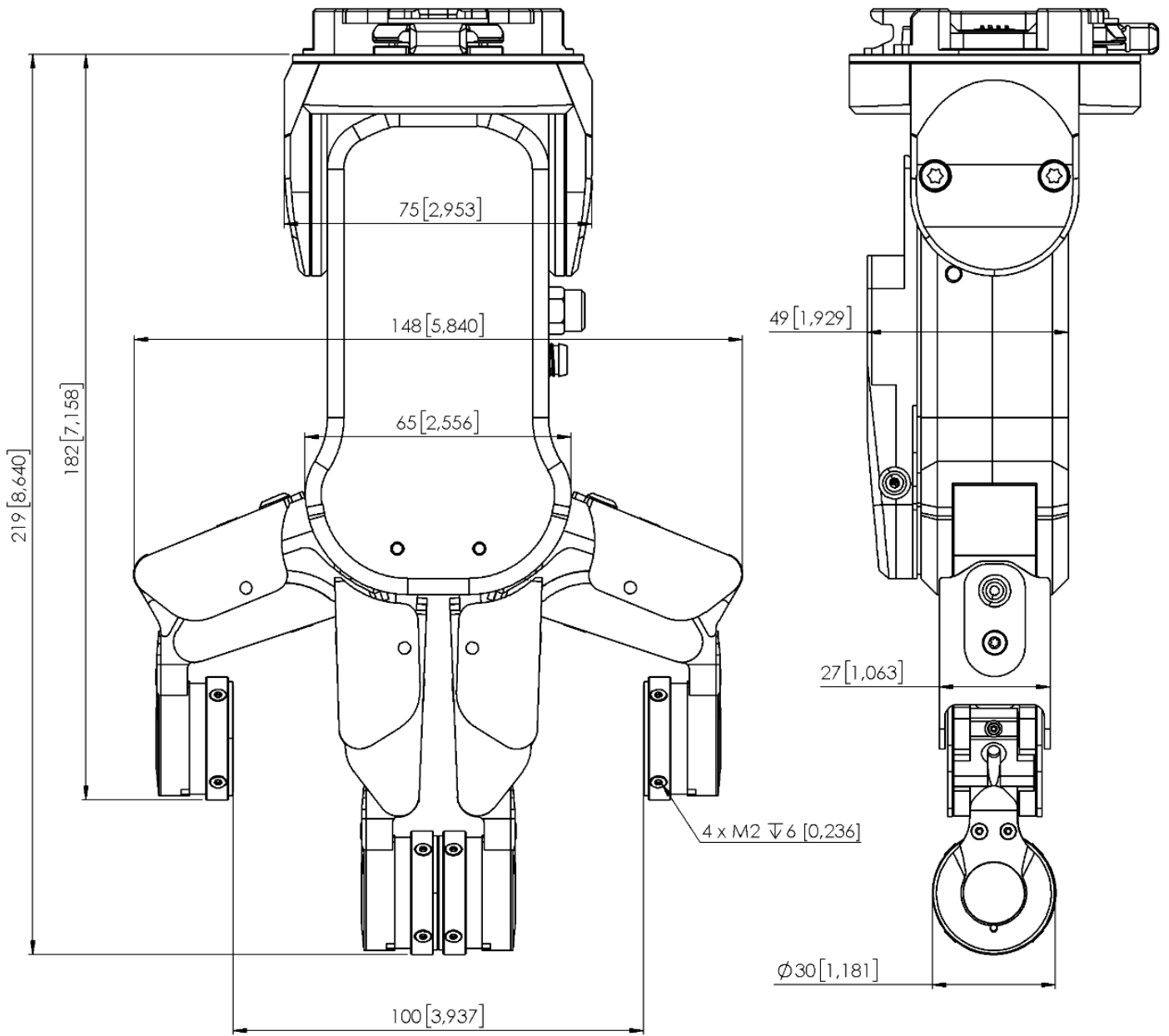
**HINWEIS:**

Bitte reinigen Sie die Oberfläche des Annäherungssensoren regelmäßig mit Niederdruck-Druckluft (< 5 bar) aus einem Abstand von 5 cm. Bei stärkerer Verschmutzung können Sie Isopropylalkohol mit einem weichen Wattestäbchen zur Reinigung verwenden.

Fingerdicke

Es werden die standardmäßigen voreingestellten Fingerspitzen berücksichtigt, deren Dicke festgelegt ist und in der Software nicht geändert werden kann. Bei Verwendung von benutzerdefinierten Fingerspitzen muss der Benutzer den Unterschied in der Dicke der Finger manuell ausgleichen.

RG2-FT



Alle Maßangaben sind in mm und [Zoll] angegeben.