

Elektrische Rotationsgreifer ERG2-18100 2-Finger

ERG ist ein rotierender elektrischer 2-Finger-Parallelgreifer, der mit zwei selbstzentrierenden Fingern ausgestattet ist.

Vorteile

- Kompakte Größe
- Schlanges, glattes Gehäuse mit vier Einbaupositionen für flexible Montage
- Griffbetätigung über eingebaute Steuerung
- Griffkontrolle: Kraft und Position programmierbar
- Einstellbarer Drehwinkel und Drehmoment
- Unendliche Rotation
- Griff-Feedback und Teileerkennung: Der Greiferstatus kann an dem PLC/Controller abgelesen werden und wird über LED's visualisiert
- Mehrere Kommunikationsmodi: Der Greifer unterstützt das Modbus RTU Protokoll und die Steuerung im IO-Modus. Andere Protokolle wie USB und ETHERNET können über einen Protokollkonverter implementiert werden



LEISTUNGSBESCHREIBUNG

Modell	Hub pro Backe	Greifkraft pro Backe	Greifkraft gesamt	Rotationsmoment	Max Rotationsgeschwindigkeit	Max Drehmoment	Nominal Strom	Max Strom	Wiederholgenauigkeit (Schwenkbar)	Wiederholgenauigkeit (Positionierung)	Empfohlenes Werkstückgewicht*	Gewicht
ERG2-18100	17.5 mm 0.69 in	40 - 100 N 9.0 - 22.5 lb	80 - 200 N 18.0 - 45.0 lb	0.35 Nm 3.10 in-lb	1400 deg/s	1.5 Nm	2.0 A	5.0 A	± 0.05 deg	± 0.02 mm ± 0.079 in	1.00 kg 2.21 lb	0.65 kg 1.43 lb

* Empfohlenes Gewicht des Werkstückes hängt von der Form, dem Material, der Oberfläche und der Beschleunigung der Bewegung des Stückes ab.

Kommunikationsschnittstelle **Standard: Modbus RTU (RS485), Digital I/O**
Optional: TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT (via converter device)

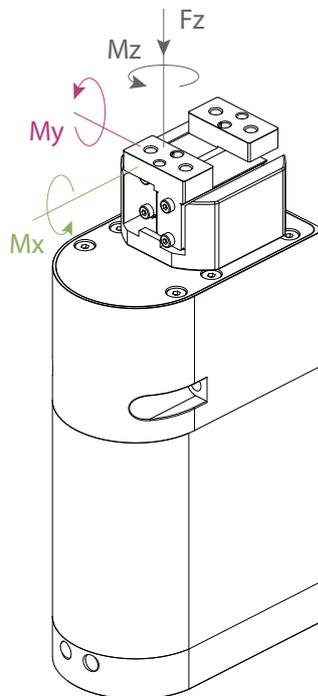
Nennspannung **24 V DC ± 10%**

IP Schutzklasse **IP 40**

Schallemission (Schalldruck) **≤ 70 dB(A) aus allen Richtungen**

Empfohlene Betriebsumgebung **0-40 °C (32-104 °F), < 85% RH**

Für diesen Greifer empfehlen wir die Verwendung der Standardfinger.



Zulässige vertikale Bealstung (statisch)

Fz 200 N (44.96 lb)

Zulässiges Moment (statisch)

Mx 3.0 Nm (26.55 in-lb)

My 3.0 Nm (26.55 in-lb)

Mz 2.5 Nm (22.13 in-lb)

