

2指平行抓手

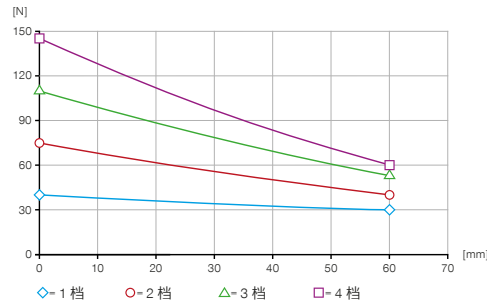
GEP2006 尺寸型号

产品规格



夹持力图表

根据手指长度不同,显示符合手指长度的夹持力



力和力矩

显示除夹持力外可能作用的静力和力矩。



Mr [Nm]	2.5
Mx [Nm]	2.5
My [Nm]	2
Fa [N]	140

技术数据

订购编号

适用于机器人类型

通讯方式

集成式位置识别

单边行程 [mm]

自限位

操作时间 [s]

已安装的抓手手指的自最大重 [kg]

最大抓手手指长度 [mm]

重复定位精度 +/- [mm]

操作温度 [°C]

电压 [V]

最大电流消耗 [A]

每个指口的最低起行程 [mm]

根据IEC 60529标准安全保护

重量 [kg]

技术数据

GEP2006IO-12-B-01

Universal Robots e-Series

I/O

模拟 0 ~ 10 V

6

机械

0.03

0.05

60

0.02

5 ... +60

24

1

0.5

IP40

0.19

力级别技术数据

订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

1 档

GEP2006IO-12-B-01

40

0.21 / 0.21

订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

2 档

GEP2006IO-12-B-01

75

0.15 / 0.15

订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

3 档

GEP2006IO-12-B-01

110

0.12 / 0.12

订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

4 档

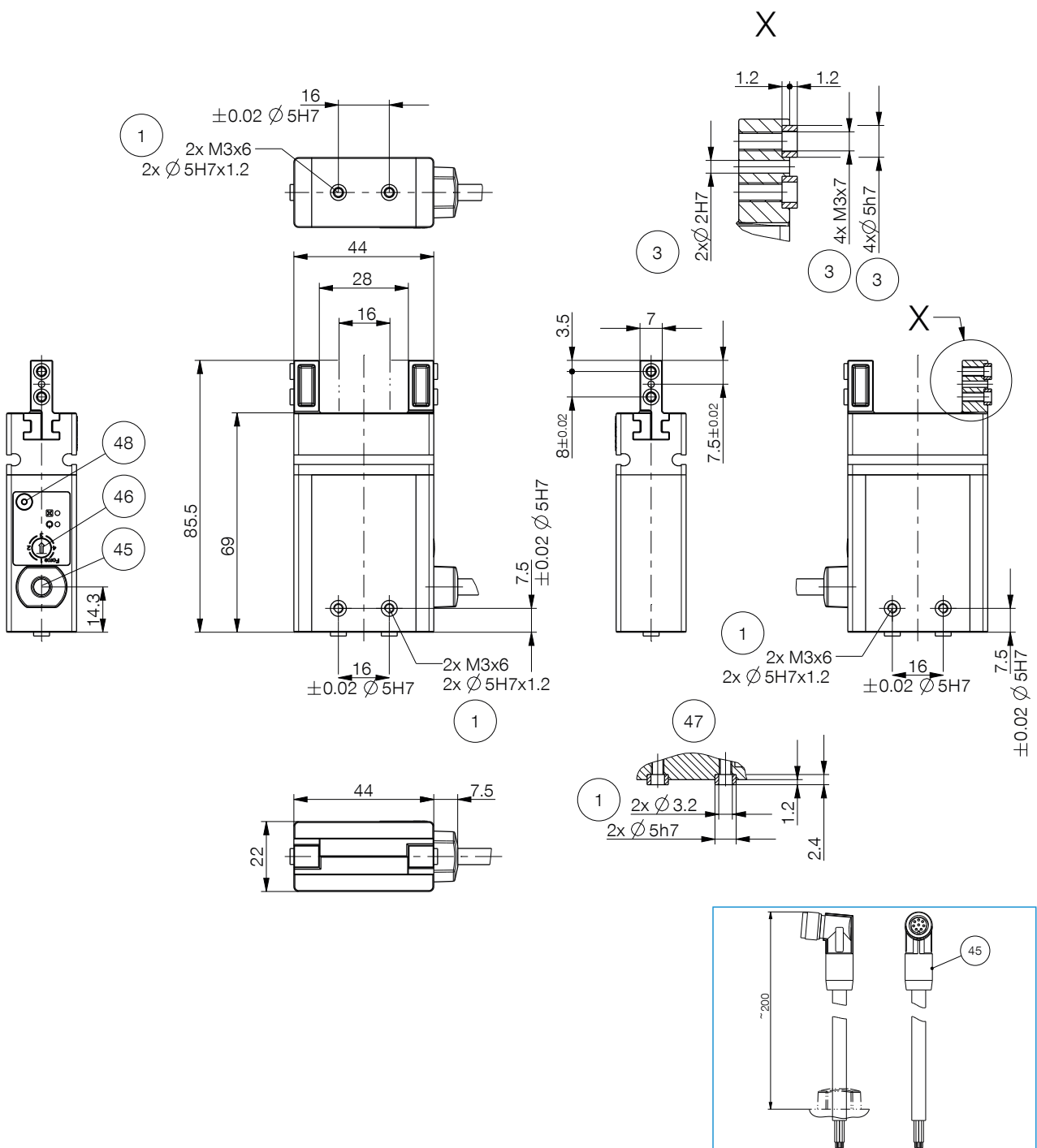
GEP2006IO-12-B-01

145

0.1 / 0.1

▶ 技术图纸

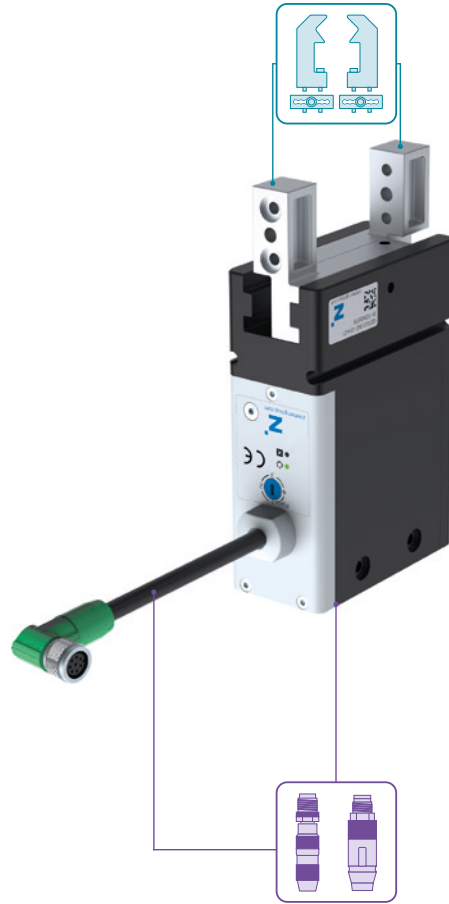
- ① 抓手固定位置
- ③ 手指固定位置
- ④5 能源供应 (M8, 8孔接头)
- ④6 力级别调整
- ④7 抓手固定接口
- ④8 紧急解锁装置



2指平行抓手

GEP2006 尺寸型号

▶ 配件



▶ 随货提供



6 [个]
中心定位环

354237

▶ 建议GEP2006IO-12-B-01配件



接口 / 其他



APR000017
适配板