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

△-3档

O-2档

▶ 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

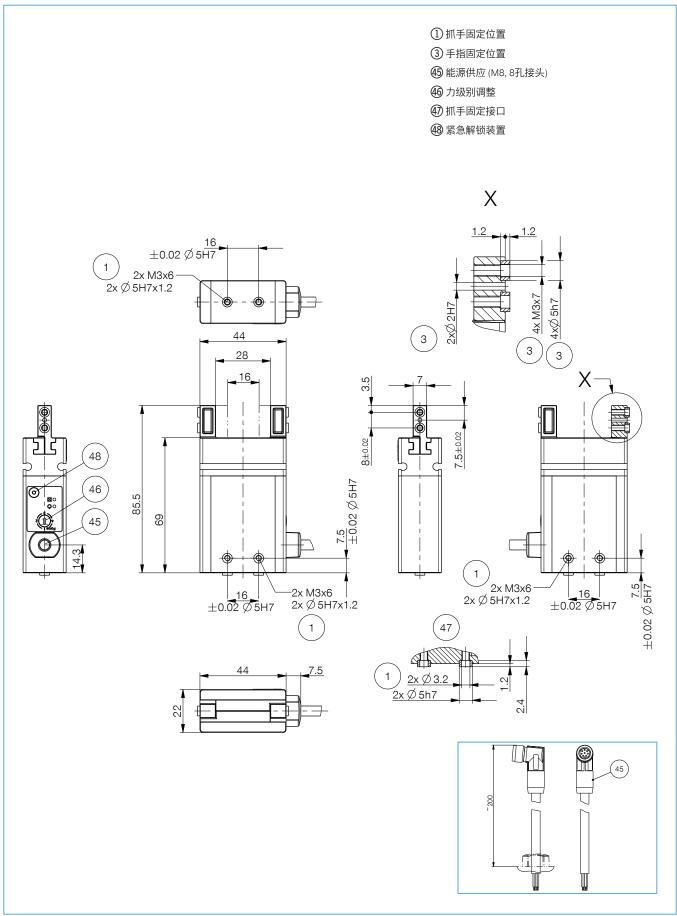
▶ 技术数据

	▶ 技术数据
定购编号	GEP2006IO-12-B-01
适用于机器人类型	Universal Robots e-Series
通讯方式	1/0
集成式位置识别	模拟 0 ~ 10 V
单边行程 [mm]	6
自限位	机械
操作时间 [s]	0.03
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.05
最大抓手手指长度 [mm]	60
重复定位精度 +/- [mm]	0.02
操作温度 [°C]	5 +60
电压 [V]	24
最大电流消耗 [A]	1
每个指口的最低起动行程 [mm]	0.5
根据IEC 60529标准安全保护	IP40
重量 [kg]	0.19

▶ 力级别技术数据

▶ 1档
GEP2006IO-12-B-01
40
0.21 / 0.21
▶ 2档
GEP2006IO-12-B-01
75
0.15 / 0.15
▶ 3档
GEP2006IO-12-B-01
110
0.12 / 0.12
▶ 4档
GEP2006IO-12-B-01
145
0.1 / 0.1
GG

▶ 技术图纸



2指平行抓手 GEP2006 尺寸型号

▶配件



▶ 随货提供



6 [个] 中心定位环

195478

▶ 建议GEP2006IO-12-B-01配件



接口/其他



APR000017 适配板