

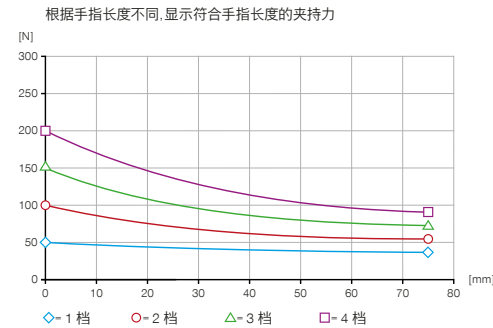
# 2指平行抓手

## GEP2010 尺寸型号

### 产品规格



#### 夹持力图表



#### 力和力矩

显示除夹持力外可能作用的静力和力矩。



Mr [Nm]	7
Mx [Nm]	7
My [Nm]	5.5
Fa [N]	200

### 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

**GEP2010IO-12-B-01**

Universal Robots e-Series

I/O

模拟 0 ~ 10 V

10

机械

0.03

0.1

80

0.02

5 ... +60

24

1

0.5

IP40

0.31

### 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

**GEP2010IO-12-B-01**

50

0.3 / 0.3

#### 订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

#### 2 档

**GEP2010IO-12-B-01**

100

0.25 / 0.25

#### 订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

#### 3 档

**GEP2010IO-12-B-01**

150

0.22 / 0.22

#### 订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

#### 4 档

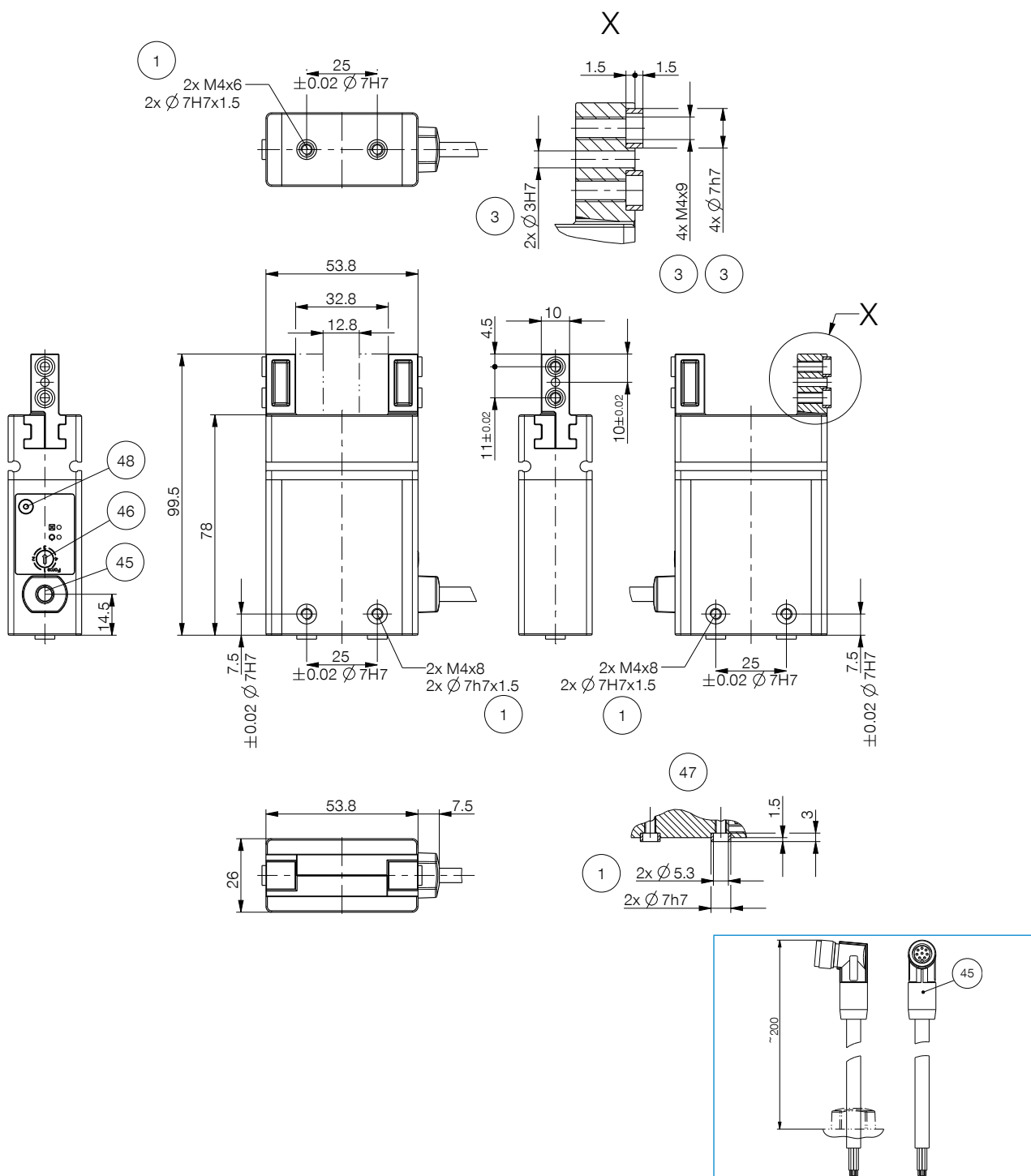
**GEP2010IO-12-B-01**

200

0.19 / 0.19

# 技术图纸

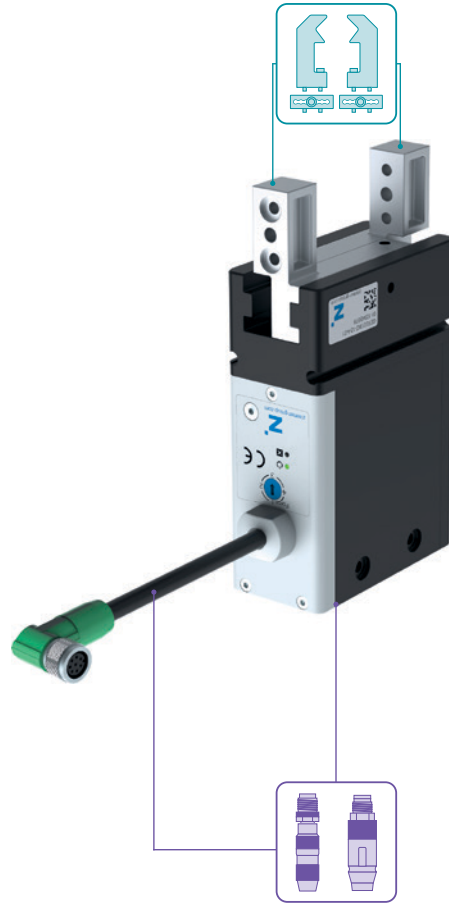
- ① 抓手固定位置
- ③ 手指固定位置
- ④5 能源供应 (M8, 8孔接头)
- ④6 力级别调整
- ④7 抓手固定接口
- ④8 紧急解锁装置



# 2指平行抓手

## GEP2010 尺寸型号

### ▶ 配件



### ▶ 随货提供



6 [个]  
中心定位环

390677

▶ 建议GEP2010IO-12-B-01配件



接口 / 其他



APR000017  
适配板