

# 2指平行抓手

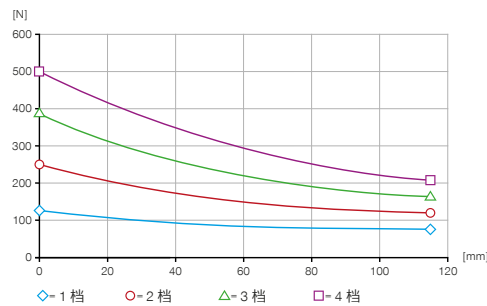
## GEP2016 尺寸型号

### 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]	28
Mx [Nm]	28
My [Nm]	20
Fa [N]	450

### 技术数据

#### 订购编号

适用于机器人类型	Universal Robots e-Series
通讯方式	I/O
集成式位置识别	模拟 0 ~ 10 V
单边行程 [mm]	16
自限位	机械
操作时间 [s]	0.055
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.21
最大抓手手指长度 [mm]	120
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]	2
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]	0.94

#### 技术数据

##### GEP2016IO-12-B-01

适用于机器人类型	Universal Robots e-Series
通讯方式	I/O
集成式位置识别	模拟 0 ~ 10 V
单边行程 [mm]	16
自限位	机械
操作时间 [s]	0.055
已安装的抓手手指的自最大重 [kg]	0.21
最大抓手手指长度 [mm]	120
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]	2
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]	0.94

### 力级别技术数据

#### 订购编号

夹持力 [N]	125
闭合时间/张开时间 [s]	0.44 / 0.44

#### 1 档

##### GEP2016IO-12-B-01

夹持力 [N]	125
闭合时间/张开时间 [s]	0.44 / 0.44

#### 订购编号

夹持力 [N]	250
闭合时间/张开时间 [s]	0.39 / 0.39

#### 2 档

##### GEP2016IO-12-B-01

夹持力 [N]	250
闭合时间/张开时间 [s]	0.39 / 0.39

#### 订购编号

夹持力 [N]	375
闭合时间/张开时间 [s]	0.35 / 0.35

#### 3 档

##### GEP2016IO-12-B-01

夹持力 [N]	375
闭合时间/张开时间 [s]	0.35 / 0.35

#### 订购编号

夹持力 [N]	500
闭合时间/张开时间 [s]	0.3 / 0.3

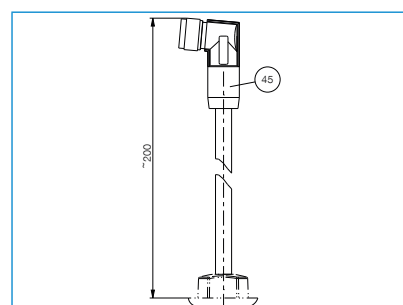
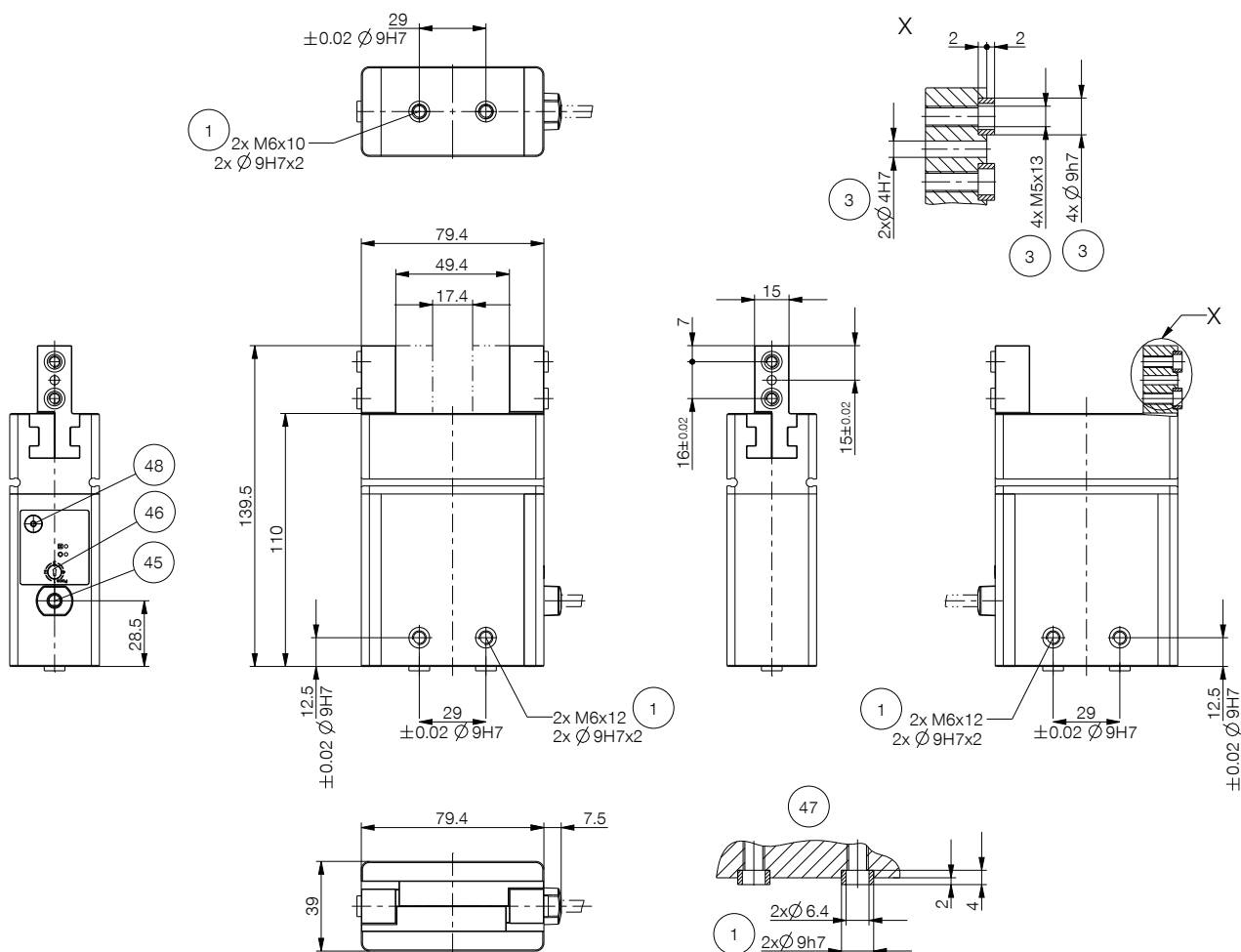
#### 4 档

##### GEP2016IO-12-B-01

夹持力 [N]	500
闭合时间/张开时间 [s]	0.3 / 0.3

## 技术图纸

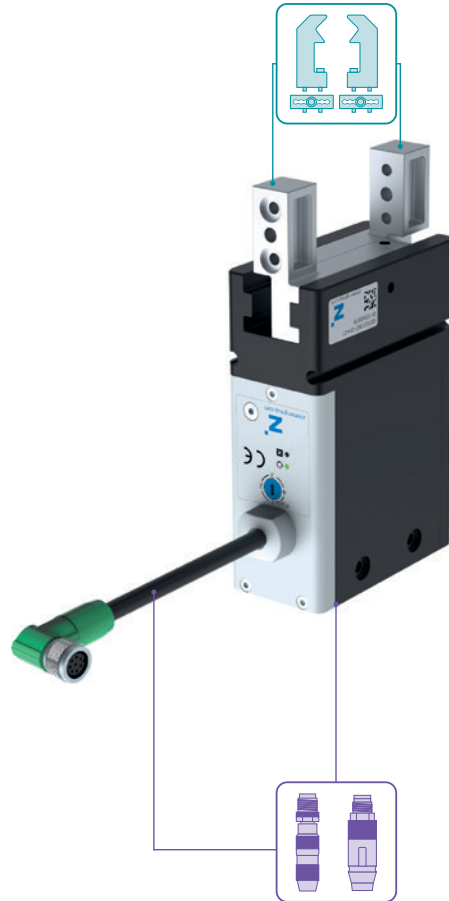
- ① 抓手固定位置
- ③ 手指固定位置
- ⑥ 磁性传感器检测槽
- ④5 能源供应 (M8, 8孔接头)
- ④6 力级别调整
- ④7 抓手固定接口
- ④8 紧急解锁装置



# 2指平行抓手

## GEP2016 尺寸型号

### ▶ 配件



### ▶ 随货提供



6 [个]  
中心定位环

343453

▶ 建议GEP2016IO-12-B-01配件



接口 / 其他



**APR000018**  
适配板