

PGC-50

协作型平行电爪

DH-ROBOTICS



抓持力(单侧)

总行程

15~50 N

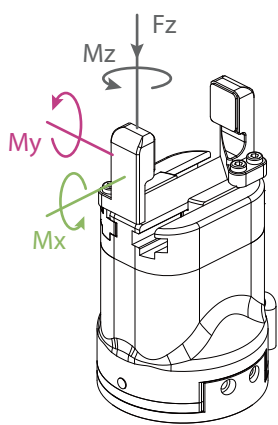
35 mm

产品参数

位置重复精度	± 0.03 mm
背隙	单侧 0.2mm 或更少
打开/闭合时间	0.7 s/0.7 s
传动方式	齿轮齿条+T型导轨
重量	0.5 kg
运行噪音	< 50 dB

运行环境

通讯协议	标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O 选配: TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT
工作电压	24 V DC $\pm 10\%$
额定电流	0.25 A
峰值电流	0.5 A
防护等级	IP 54
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下



垂直方向容许静负荷

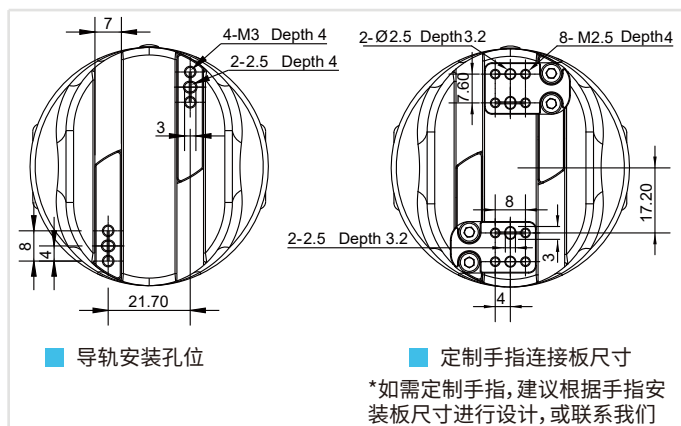
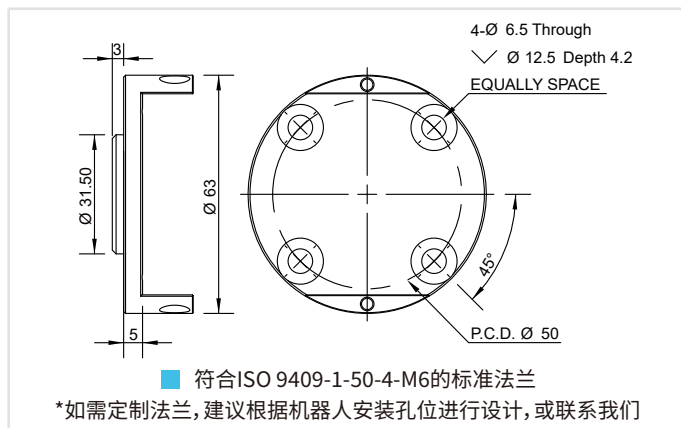
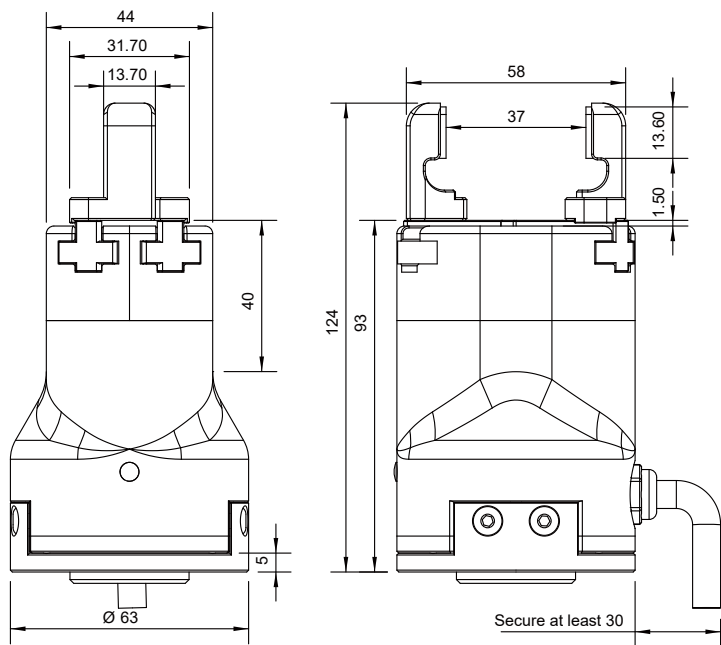
Fz: 150 N

负载允许力矩

Mx: 2.5 N·m

My: 2 N·m

Mz: 3 N·m



PGC-140

协作型平行电爪

DH-ROBOTICS



抓持力(单侧)

40~140 N

总行程

50 mm

产品参数

位置重复精度 ± 0.03 mm

背隙 单侧 0.2mm 或更少

打开/闭合时间 0.6 s/0.6 s

传动方式 齿轮齿条+T型导轨

重量 1 kg

运行噪音 < 50 dB

运行环境

通讯协议

标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O
选配: TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT

工作电压

24 V DC $\pm 10\%$

额定电流

0.4 A

峰值电流

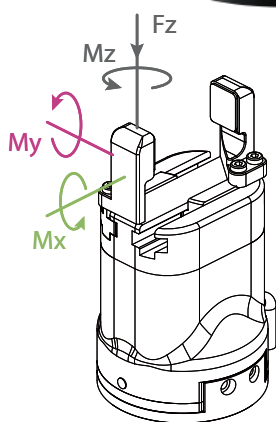
1 A

防护等级

IP 67

推荐使用环境

0~40°C, 85% RH 以下



垂直方向容许静负荷

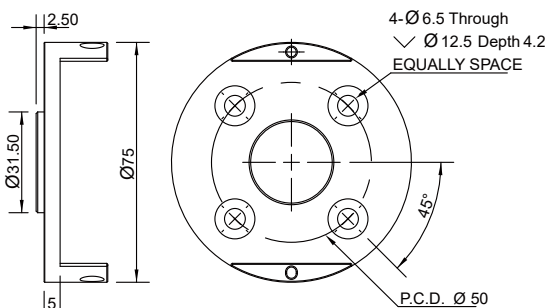
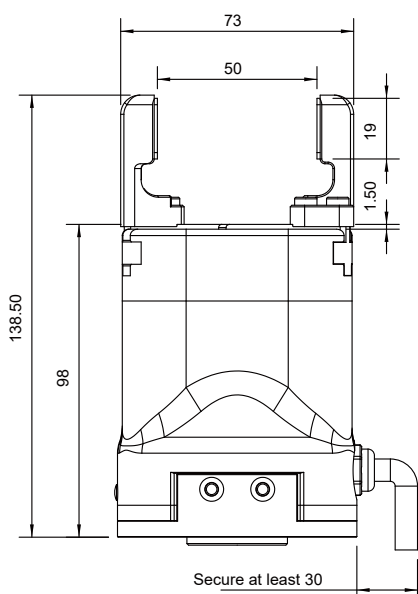
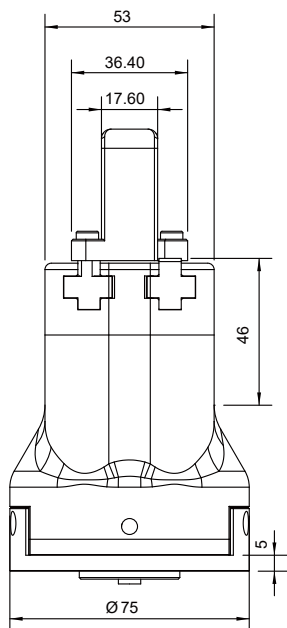
Fz: 300 N

负载允许力矩

Mx: 7 N·m

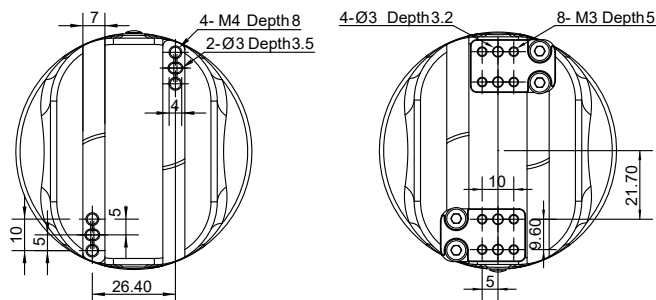
My: 7 N·m

Mz: 7 N·m



符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰

*如需定制法兰, 建议根据机器人安装孔位进行设计, 或联系我们



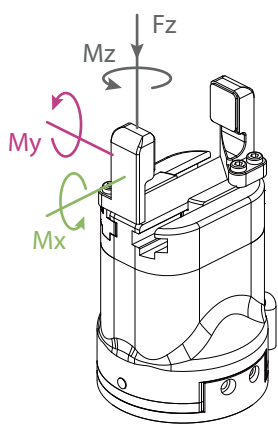
默认手指安装尺寸

定制手指安装板尺寸

*如需定制手指, 建议根据手指安装板尺寸进行设计, 或联系我们

PGC-300

协作型平行电爪



垂直方向容许静负荷

Fz: 600 N

负载允许力矩

Mx: 15 N·m

My: 15 N·m

Mz: 15 N·m

抓持力(单侧)

40~300 N

总行程

75 mm

产品参数

位置重复精度 ± 0.03 mm

背隙 单侧 0.2mm 或更少

打开/闭合时间 0.8 s/0.8 s

传动方式 齿轮齿条+T型导轨

重量 1.6 kg

运行噪音 < 50 dB

运行环境

通讯协议

标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O
选配: TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT

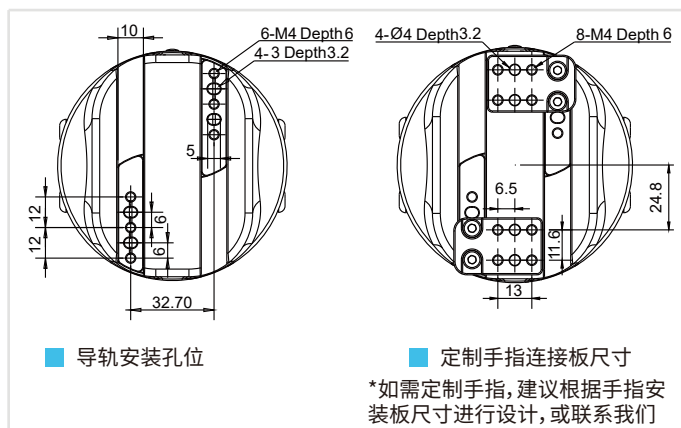
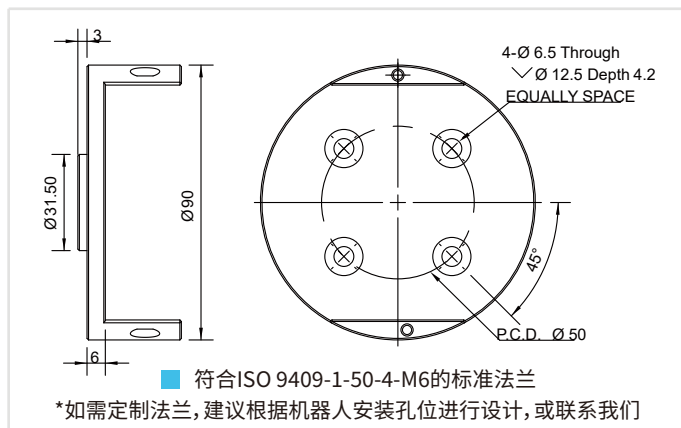
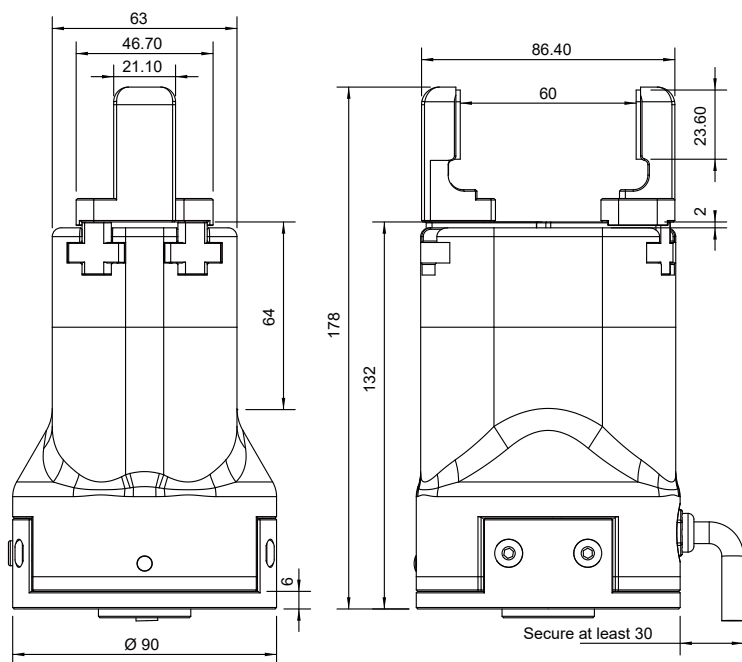
工作电压 24 V DC ± 10%

额定电流 0.4 A

峰值电流 1 A

防护等级 IP 67

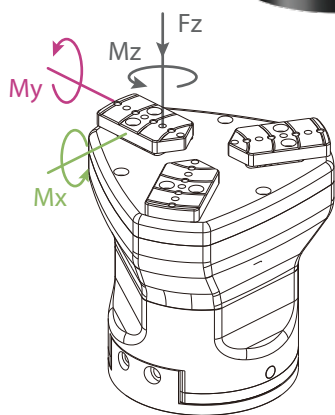
推荐使用环境 0~40°C, 85% RH 以下



CGC-80

协作型平行电爪

DH-ROBOTICS



垂直方向容许静负荷

Fz: 200 N

负载允许力矩

Mx: 2.5 N·m

My: 2 N·m

Mz: 3 N·m

抓持力(单侧)

20~80 N

总行程(对心)

10 mm

产品参数

位置重复精度 ± 0.03 mm

背隙 单侧 0.2mm 或更少

打开/闭合时间 0.2 s/0.2 s

传动方式 齿轮齿条+直线导轨

重量 1.5 kg

运行噪音 < 50 dB

运行环境

通讯协议

标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O
选配: TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT

工作电压 24 V DC $\pm 10\%$

额定电流 0.3 A

峰值电流 1 A

防护等级 IP 67

推荐使用环境 0~40°C, 85% RH 以下

