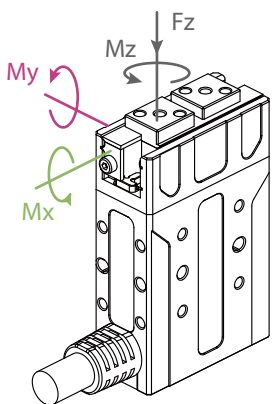


PGE-2

工业型平行电爪

DH-ROBOTICS



垂直方向容许静负荷

Fz: 35 N

负载允许力矩

Mx: 0.2 N·m

My: 0.17 N·m

Mz: 0.2 N·m

抓持力(单侧)

0.8~2 N

总行程

12 mm

产品参数

最大推荐负载* 0.05 kg

位置重复精度 ± 0.02 mm

打开/闭合时间 0.2 s/0.2 s

传动方式 齿轮齿条+交叉滚子导轨

重量 0.3 kg

运行噪音 < 40 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

0.2 A

峰值电流

0.5 A

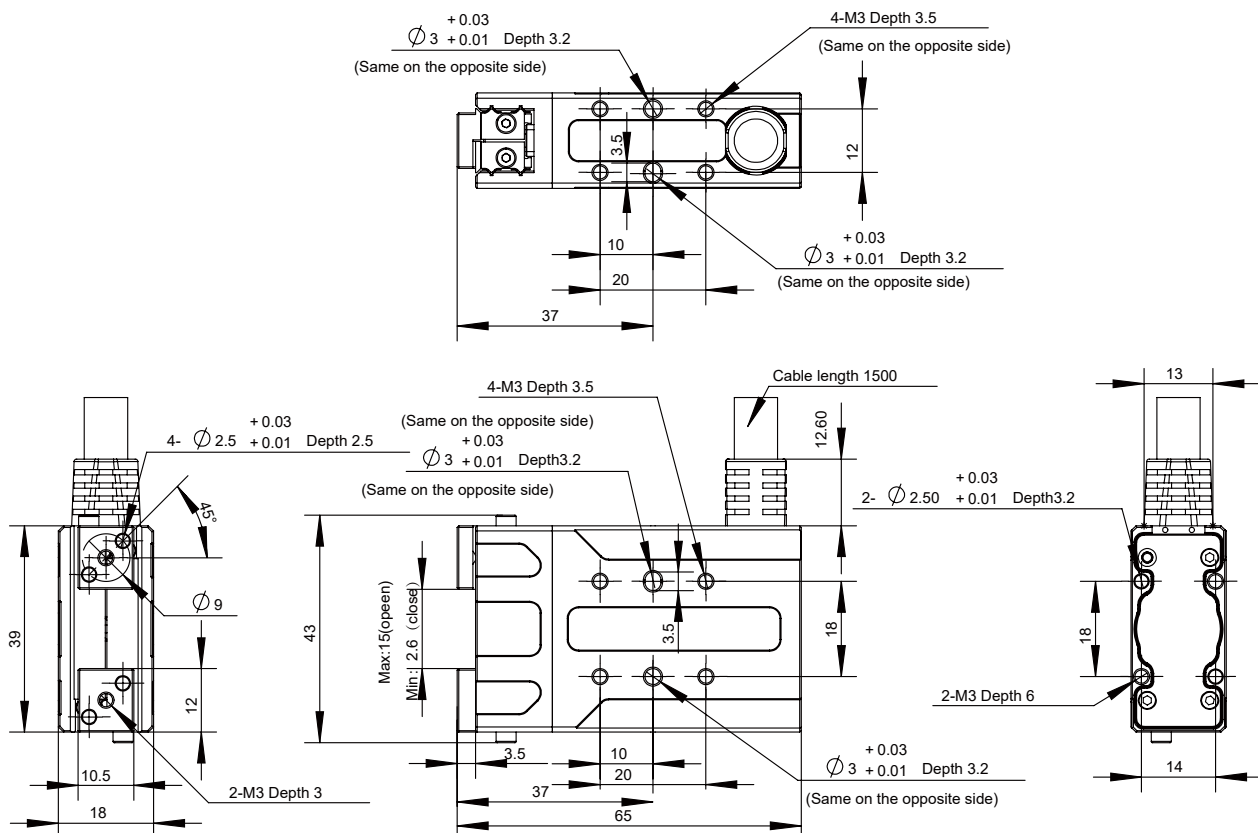
防护等级

IP 40

推荐使用环境

0~40°C, 85% RH 以下

*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如有问题请咨询我们。



PGE-5

工业型平行电爪

DH-ROBOTICS

抓持力(单侧)

总行程

0.8~5 N

26 mm

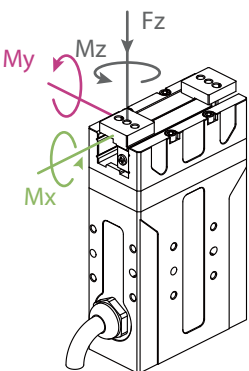


产品参数

最大推荐负载*	0.1 kg
力重复性	± 0.3 N
位置重复精度	± 0.02 mm
打开/闭合时间	0.2 s/0.2 s
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
重量	0.4 kg
运行噪音	< 40 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	0.7 A
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下



垂直方向容许静负荷

Fz: 50 N

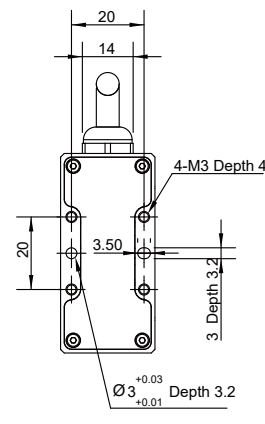
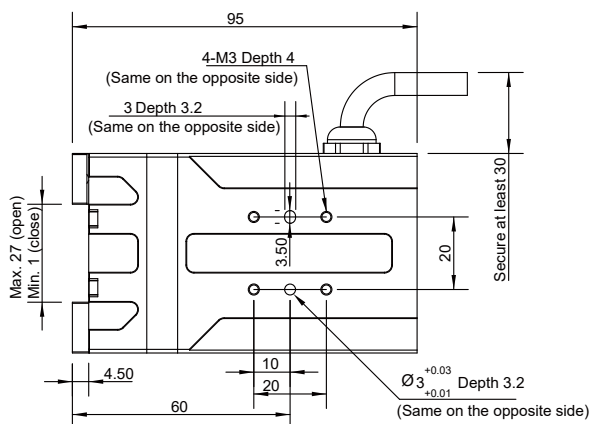
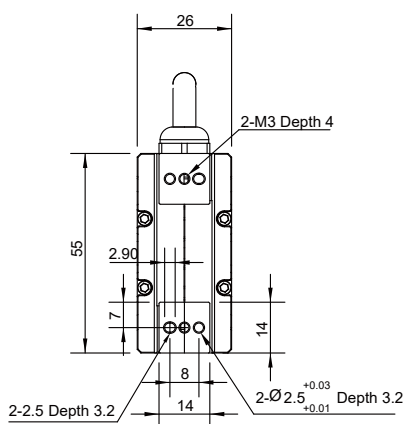
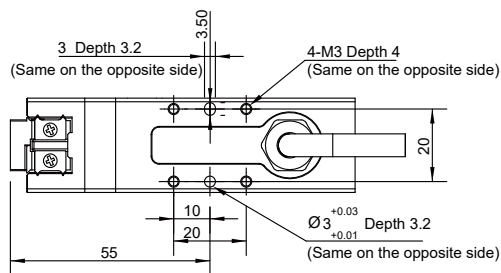
负载允许力矩

Mx: 0.3 N·m

My: 0.25 N·m

Mz: 0.3 N·m

*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素, 抓取物体的重心偏移也会影响到负载, 如有问题请咨询我们。



PGE-8

工业型平行电爪

DH-ROBOTICS

抓持力(单侧)

总行程

2~8 N

14 mm

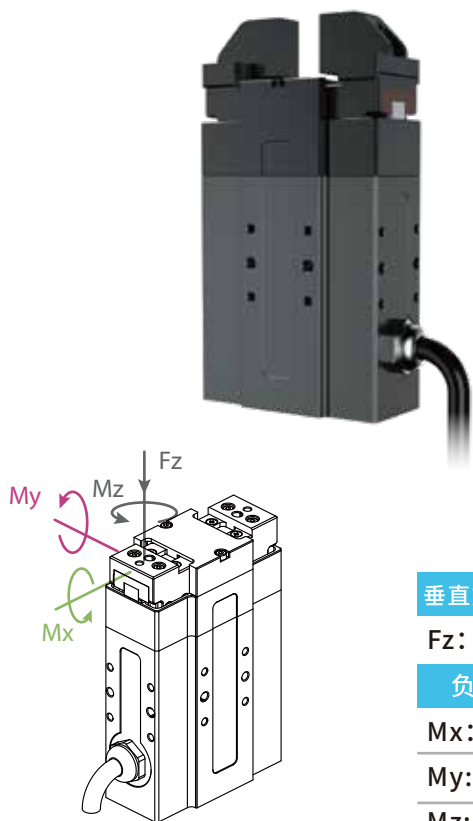
产品参数

最大推荐负载*	0.1 kg
力重复性	± 0.3 N
位置重复精度	± 0.02 mm
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	0.4 kg
运行噪音	< 40 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	0.7 A
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下

*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如有问题请咨询我们。



垂直方向容许静负荷

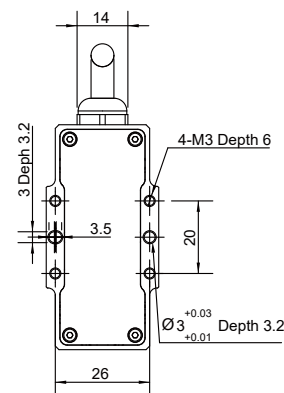
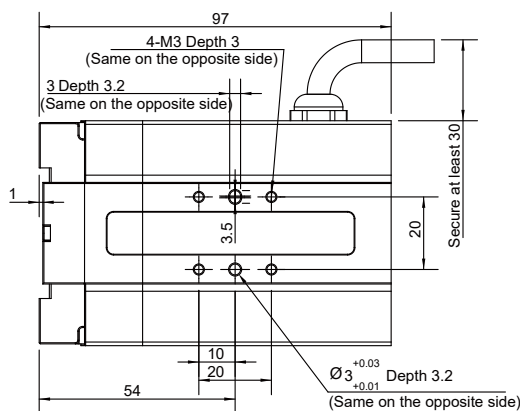
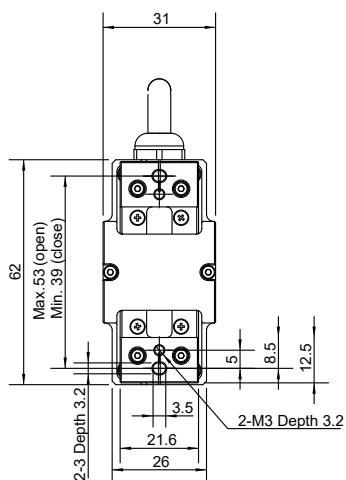
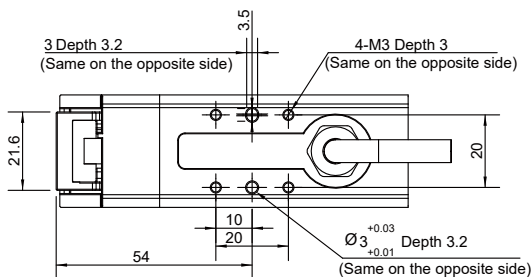
Fz: 90 N

负载允许力矩

Mx: 0.55 N·m

My: 0.45 N·m

Mz: 0.55 N·m



PGE-15

工业型平行电爪

DH-ROBOTICS

■ 抓持力(单侧)

6~15 N

■ 总行程

26 mm

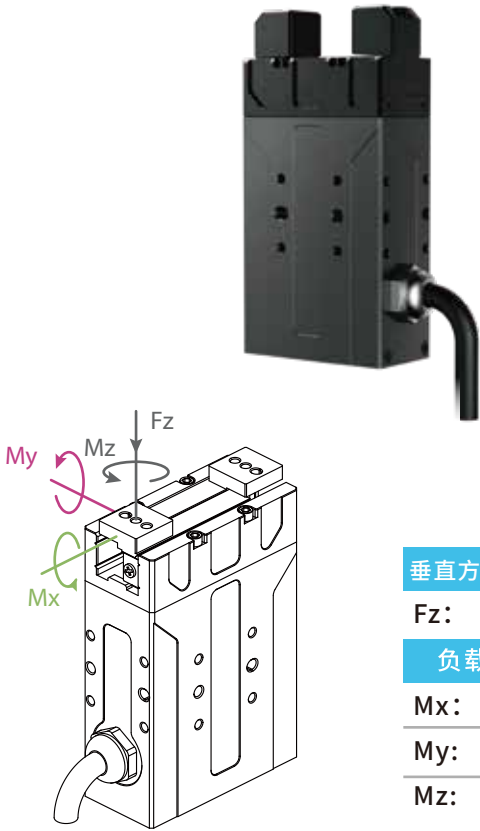
■ 产品参数

最大推荐负载*	0.25 kg
位置重复精度	± 0.02 mm
打开/闭合时间	0.5 s/0.5 s
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
重量	0.4 kg
运行噪音	< 40 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	0.25 A
峰值电流	0.5 A
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下

*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如有问题请咨询我们。



垂直方向容许静负荷

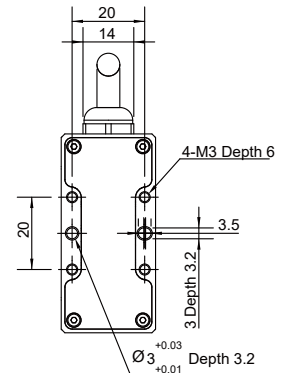
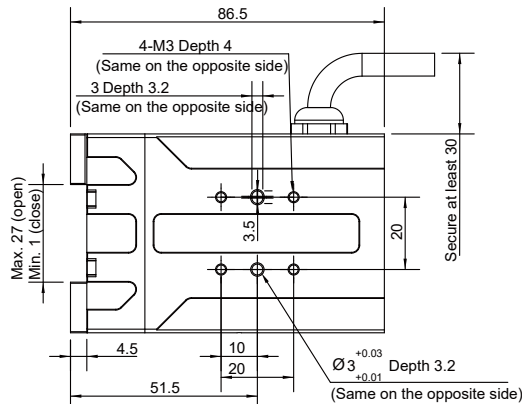
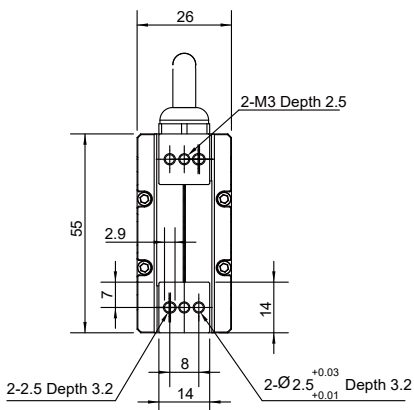
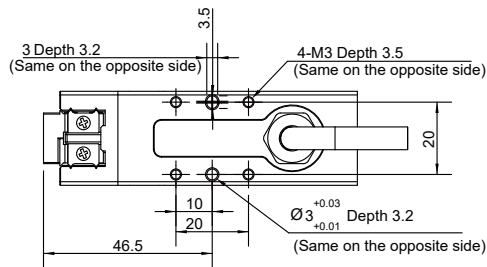
Fz: 70 N

负载允许力矩

Mx: 0.9 N·m

My: 0.75 N·m

Mz: 0.9 N·m



PGE-50

工业型平行电爪

DH-ROBOTICS



抓持力(单侧)

15~50 N

总行程

26 mm

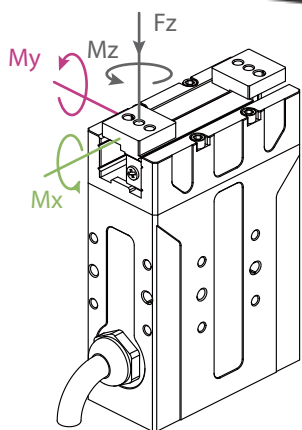
产品参数

最大推荐负载*	1 kg
位置重复精度	± 0.02 mm
打开/闭合时间	0.3 s/0.3 s
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
重量	0.4 kg
运行噪音	< 40 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	0.25 A
峰值电流	0.5 A
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下

*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如有问题请咨询我们。



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

