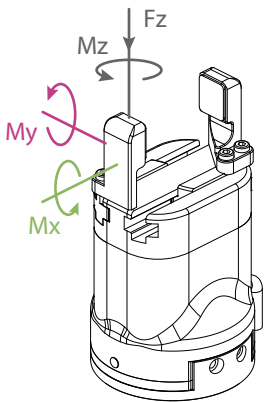


PGC-50

协作型平行电爪

DH-ROBOTICS



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

抓持力(单侧)

15~50 N

总行程

35 mm

产品参数

最大推荐负载* 1 kg

位置重复精度 ± 0.03 mm

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 ± 10%

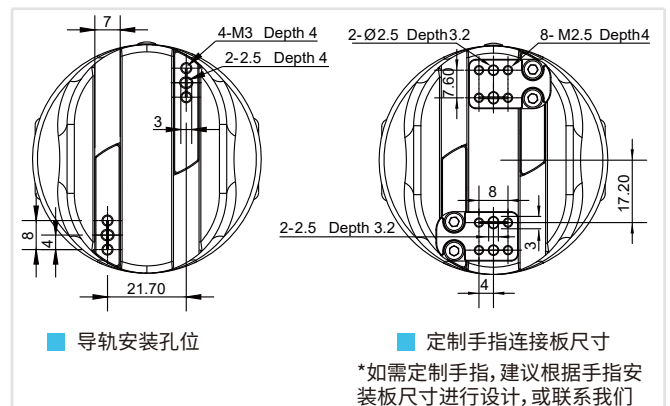
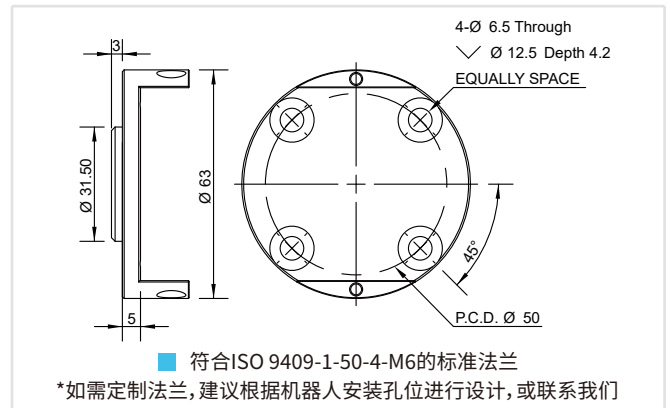
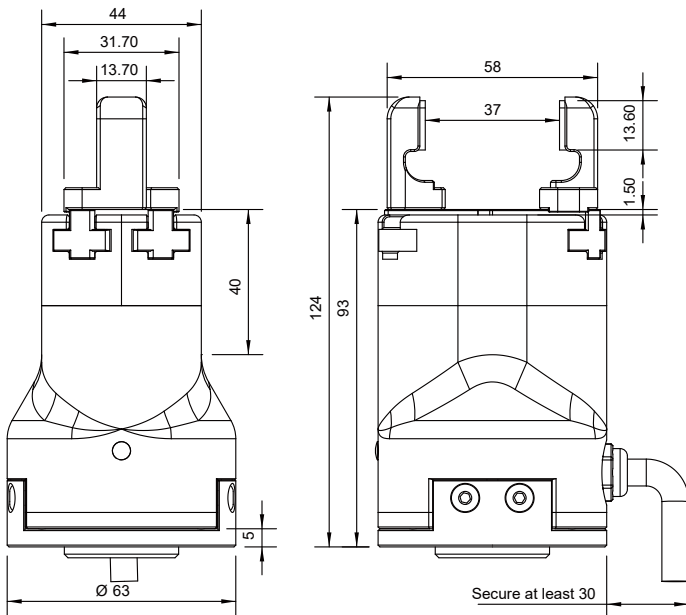
额定电流 0.25 A

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

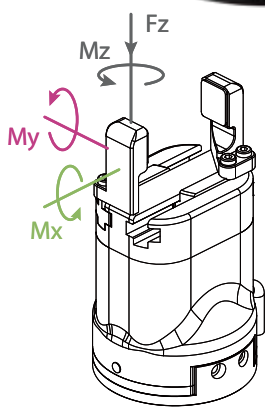
*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如有问题请咨询我们。



PGC-140

协作型平行电爪

DH-ROBOTICS



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

抓持力(单侧)

40~140 N

总行程

50 mm

产品参数

最大推荐负载*	3 kg
位置重复精度	± 0.03 mm
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 ± 10%

额定电流

0.4 A

峰值电流

1 A

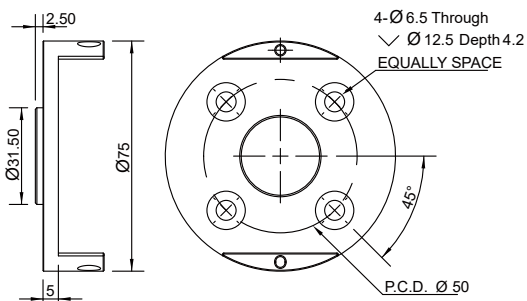
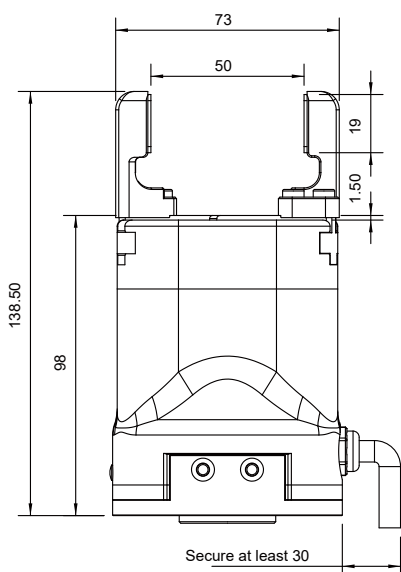
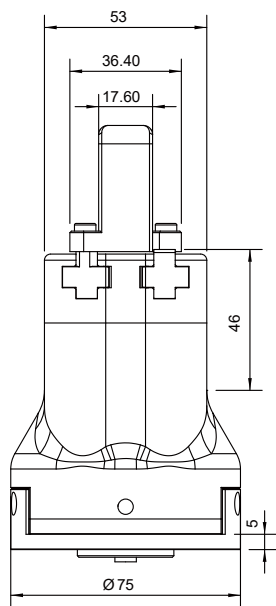
防护等级

IP 67

推荐使用环境

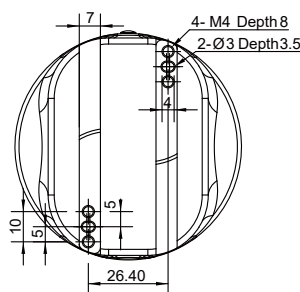
0~40°C, 85% RH 以下

*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。

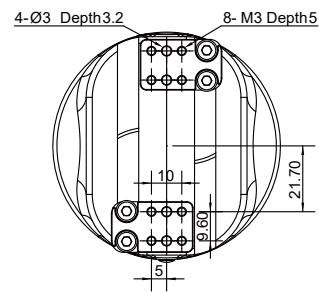


符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰

*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

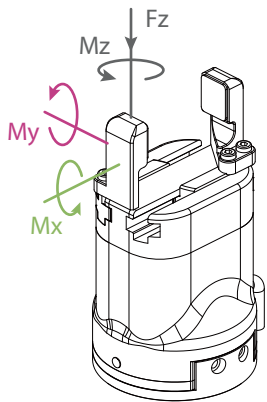


定制手指安装板尺寸

*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

DH-ROBOTICS

■ 抓持力(单侧)

40~300 N

■ 总行程

60 mm

■ 产品参数

最大推荐负载*	6 kg
位置重复精度	± 0.03 mm
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	1.5 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 ± 10%

额定电流

0.4 A

峰值电流

2 A

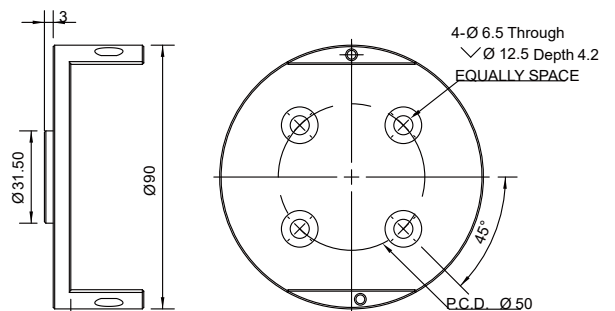
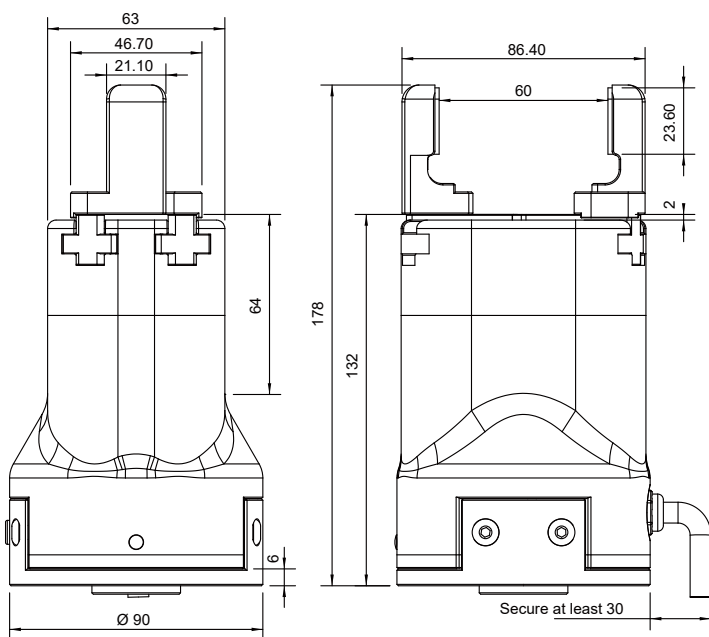
防护等级

IP 67

推荐使用环境

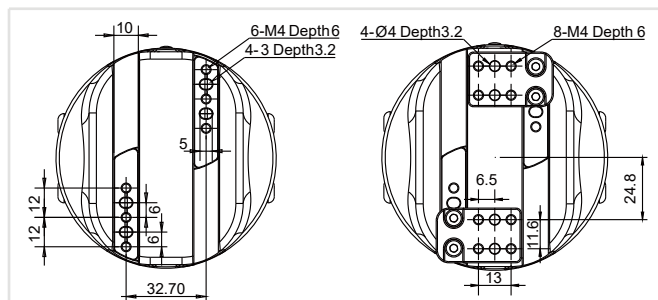
0~40°C, 85% RH 以下

*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。



■ 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



■ 导轨安装孔位

■ 定制手指连接板尺寸

*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