

CG系列 三指对心电爪

CGE-10-10
CGI-100-170
CGC-80-10

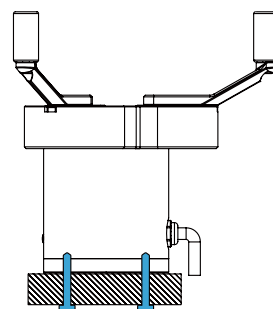
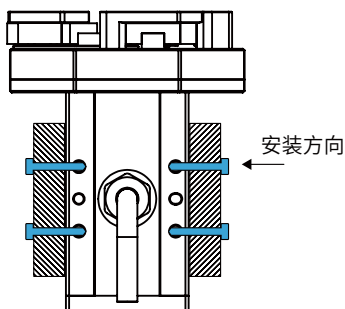
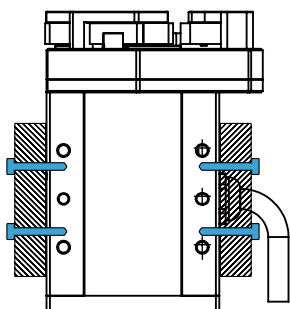


CG 系列是大寰机器人自主研发的三指对心电爪, 以三指抓取方式, 更好应对圆柱体工件的抓取任务。CG 系列配备多种型号, 适用于各种场景、行程和终端设备。



安装方式

- 1.前后安装:使用前、后面螺孔安装
- 2.侧面安装:使用侧面螺孔安装
- 3.底面安装:使用底面螺孔安装



产品特点

● 高性能

实现高精度定心抓取, 工艺结构满足高钢度需求, 能量密度超过同类型产品。

● 长寿命

运行千万次免维护, 不间断持续稳定工作。

● 对心抓持

以三指对心抓持的方式, 更好适应圆形物体的抓取任务。

应用场景

汽车零部件、自动化设备、精密加工组装等领域中对圆柱体工件的精准稳定抓取。



PGE系列

RG系列

PG系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列



选型方式

夹爪系列号 Gripper Series	夹持力 Gripping Force	行程 Stroke	抱闸版本 Brake	出线方式 Cable Mounting Direction	通讯协议 Communication	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *①
CGE	10	10	O	S	M/NN	L3	0

本款型号

最大夹持力

总行程

默认配置

M Modbus(RS485)
NN Digital I/O(NPN/NPN)

选项配置

PP Digital I/O(PNP/PNP)
PN Digital I/O(PNP/NPN)
NP Digital I/O(NPN/PNP)
T TCP/IP
C CAN2.0A
E EtherCAT
CM 定制通讯协议

常规配线

L1 1米
L1.5 1.5米
L3 3米
L5 5米

选配短线

+Wx *①

默认配置

0 无特殊定制
J 定制指尖
CC 定制线缆
CF 定制法兰
CG 定制导轨
CS 定制软件
ST 定制表面处理
IPxx 特定IP等级
xxV 特定工作电压
L 低温版本

*① 注:短线对应表位于P74

*② 注:定制费用需咨询公司销售人员

O 不带抱闸

S 侧面







技术参数

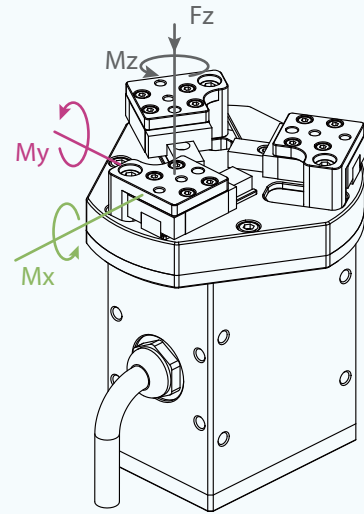
性能参数

抓持力(单侧)	3~10 N
总行程	10 mm
最大推荐负载*	0.1 kg
打开/闭合时间	0.3 s/0.3 s
位置重复精度	± 0.03 mm
运行噪音	< 40 dB
重量	0.43 kg
传动方式	齿轮齿条+滚珠直线导轨
尺寸	94 mm x 53.5 mm x 38 mm

运行环境

通讯协议	标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O 选配: TCP/IP通讯模块(含USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT)
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.3 A
峰值电流	0.6 A
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下
符合国际标准	CE, FCC, RoHS

 驱控一体 Integrated Design	 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	 位置可调 Position Adjustable	 速度可调 Speed Adjustable	 掉落检测 Drop Detection	 自锁功能 Self-locking Mechanism
---	--	---	--	--	--



垂直方向容许静负荷

Fz: 150 N

负载允许力矩

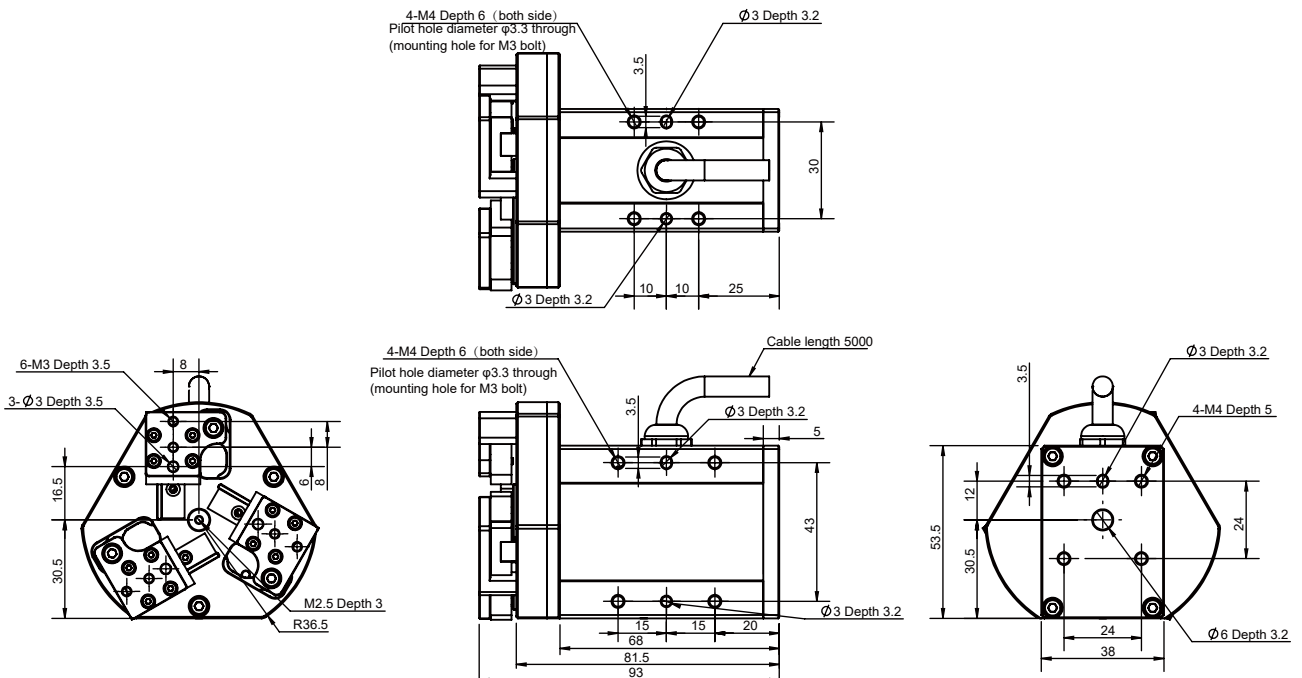
Mx: 0.62 N·m

My: 0.62 N·m

Mz: 0.62 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。

技术尺寸图



PGE系列

RG系列

PG系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列



选型方式

夹爪系列号 Gripper Series	夹持力 Gripping Force	行程 Stroke	抱闸版本 Brake	出线方式 Cable Mounting Direction	通讯协议 Communication	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *①
CGI	100	170	W	S	M/NN	L3	0
本款型号	最大夹持力	总行程	W 带抱闸 O 不带抱闸	S 侧面	默认配置 M Modbus(RS485) NN Digital I/O(NPN/NPN) 选项配置 PP Digital I/O(PNP/PNP) PN Digital I/O(PNP/NPN) NP Digital I/O(NPN/PNP) T TCP/IP C CAN2.0A E EtherCAT CM 定制通讯协议	常规配线 L1 1米 L1.5 1.5米 L3 3米 L5 5米 选配短线 +Wx *①	默认配置 0 无特殊定制 J 定制指尖 CC 定制线缆 CF 定制法兰 CG 定制导轨 CS 定制软件 ST 定制表面处理 IPxx 特定IP等级 xxV 特定工作电压 L 低温版本

*① 注:短线对应表位于P74

*② 注:定制费用需咨询公司销售人员

技术参数

性能参数

抓持力(单侧)	30~100 N
总推荐夹持直径(向内夹持)	φ40~φ170 mm
最大推荐负载*	1.5 kg
打开/闭合时间	0.5 s/0.5 s
位置重复精度	± 0.03 mm
运行噪音	< 50 dB
重量	1.5 kg
传动方式	齿轮传动

运行环境

通讯协议	标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O 选配: TCP/IP通讯模块(含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 40
推荐使用环境	0~40°C, 85% RH 以下
符合国际标准	CE, FCC, RoHS

●
驱控一体
Integrated
Design

●
夹持力可调
Gripping Force
Adjustable

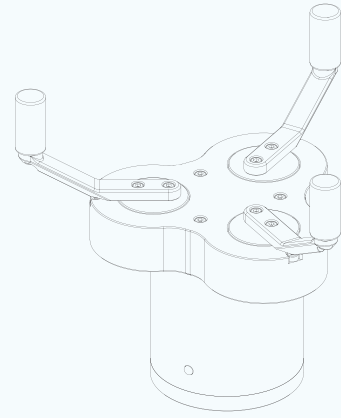
●
位置可调
Position
Adjustable

●
速度可调
Speed
Adjustable

●
掉落检测
Drop
Detection

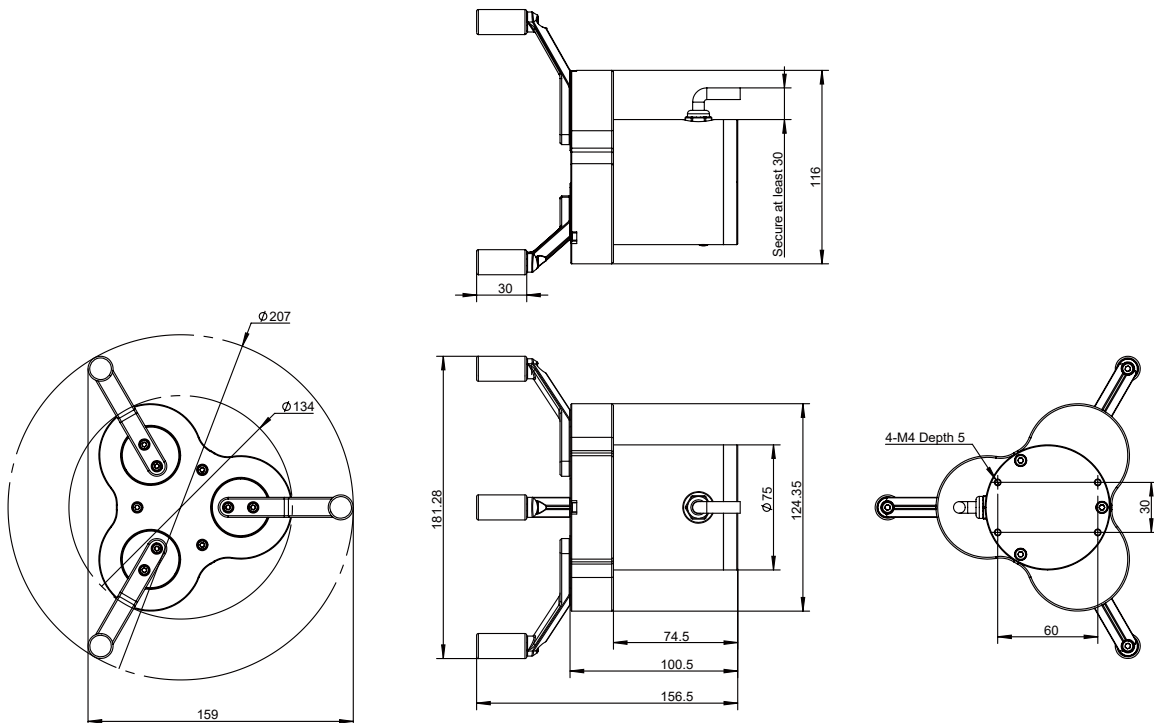
●○
自锁功能
Self-locking
Mechanism

*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。



此款夹爪推荐使用标配手指使用，应用中如需更换请联系我们进行确认。

技术尺寸图



PGE系列

RG系列

PG系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列



选型方式

夹爪系列号 Gripper Series	夹持力 Gripping Force	行程 Stroke	抱闸版本 Brake	出线方式 Cable Mounting Direction	通讯协议 Communication	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *②
CGC	80	10	W	S	M/NN	L3	0
本款型号	最大夹持力	总行程	带抱闸	侧面	<p>默认配置</p> <p>M Modbus(RS485) NN Digital I/O(NPN/NPN)</p> <p>选项配置</p> <p>PP Digital I/O(PNP/PNP) PN Digital I/O(PNP/NPN) NP Digital I/O(NPN/PNP) T TCP/IP C CAN2.0A E EtherCAT CM 定制通讯协议</p>	<p>常规配线</p> <p>L1 1米 L1.5 1.5米 L3 3米 L5 5米</p> <p>选配短线</p> <p>+Wx *①</p>	<p>默认配置</p> <p>0 无特殊定制 J 定制指尖 CC 定制线缆 CF 定制法兰 CG 定制导轨 CS 定制软件 ST 定制表面处理 IPxx 特定IP等级 xxV 特定工作电压 L 低温版本</p>

*① 注:短线对应表位于P74

*② 注:定制费用需咨询公司销售人员

技术参数

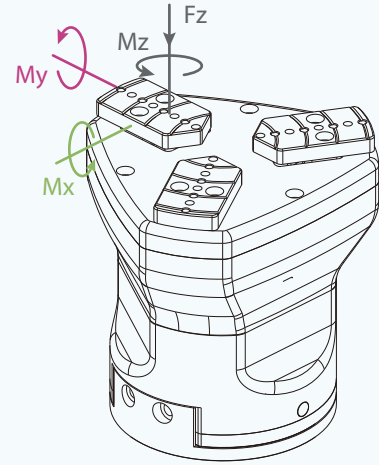
性能参数

抓持力(单侧)	20~80 N
总行程	10 mm
最大推荐负载*	1.5 kg
打开/闭合时间	0.2 s/0.2 s
位置重复精度	± 0.03 mm
运行噪音	< 50 dB
重量	1.5 kg
传动方式	齿轮齿条+滚珠直线导轨
尺寸	141 mm x 103 mm x 75 mm

运行环境

通讯协议	标配: Modbus RTU (RS485), Digital I/O 选配: TCP/IP通讯模块(含USB2.0, CAN2.0A, PROFINET, EtherCAT)
工作电压	24 V DC ± 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
符合国际标准	CE, FCC, RoHS

						
驱控一体 Integrated Design	夹持力可调 Gripping Force Adjustable	位置可调 Position Adjustable	速度可调 Speed Adjustable	掉落检测 Drop Detection	即插即用 Plug & Play	自锁功能 Self-locking Mechanism



垂直方向容许静负荷

Fz: 200 N

负载允许力矩

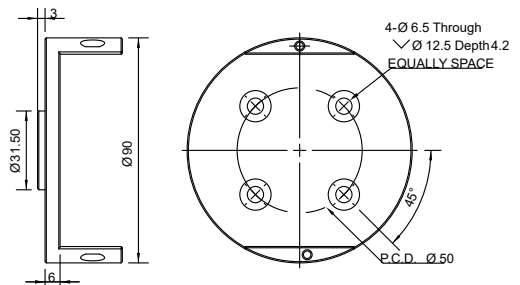
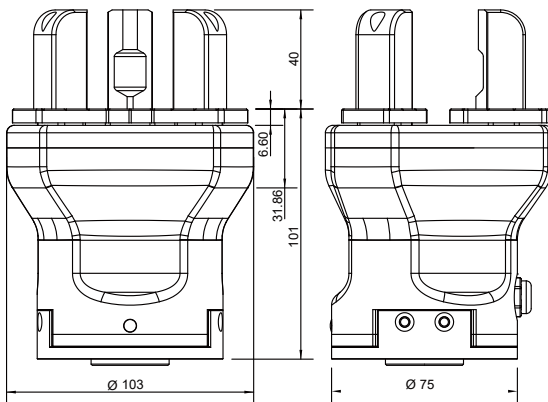
Mx: 2.5 N·m

My: 2 N·m

Mz: 3 N·m

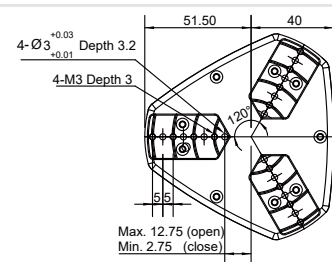
*取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响到负载，如有问题请咨询我们。

技术尺寸图



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



定制手指安装尺寸