

PGC-140-50

协作型平行电爪

Electric Collaborative Parallel Gripper



选型方式

夹爪系列号 Gripper Series	夹持力 Gripping Force	行程 Stroke	抱闸 Brake	出线方式 Cable Mounting Direction	通讯协议 Communication *①	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *②
PGC	140	50	W	S	M1	L5	0
			W 带抱闸	S 侧面	M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN)	常规配线 L1 1米 L3 3米 L5 5米 L10 10米 选配链接协作机器人末端短线 Wx *①	0 无特殊定制 1 特殊定制

▶ 注:此为默认配置选项

*① 注:协作机器人末端短线对应表位于P93

*② 注:定制费用需咨询公司销售人员

*③ 注:I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/NPN

*④ 注:总线型通讯请选配通讯盒子 P93

技术参数

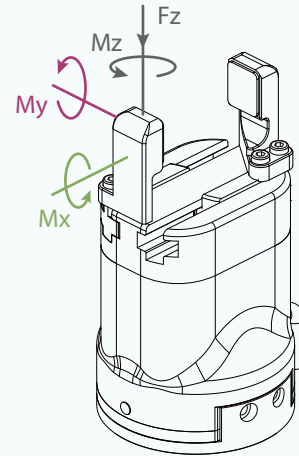
性能参数

夹持力(单侧)	40~140 N
总行程	50 mm
最大推荐负载 ^{*①}	3 kg
打开/闭合时间	0.6 s/0.6 s
位置重复精度	± 0.03 mm
运行噪音	< 50 dB
重量	1 kg
传动方式	精密行星减速器+齿轮齿条
尺寸	138.5 mm x 75 mm x 75 mm

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 ^{*②}
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.4 A
峰值电流	1.0 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

 驱控内嵌 Build-in Controller	 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 300 N

负载允许力矩

Mx 7 N·m

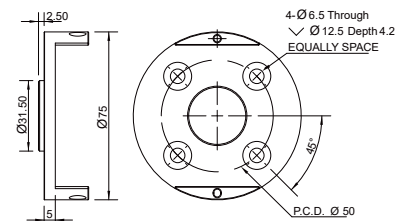
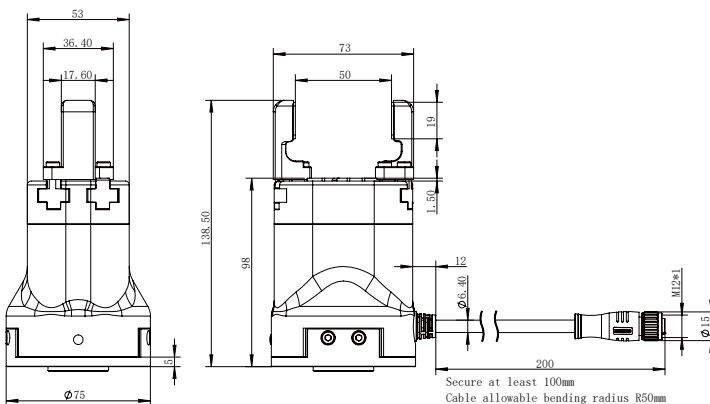
My 7 N·m

Mz 7 N·m

*①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。

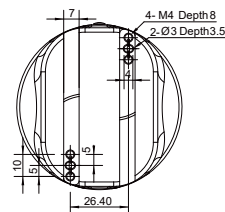
*②采用选配的通讯协议，需外接通讯转换盒具体可咨询业务人员。

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



■ 默认手指安装尺寸

PGC-300-60

协作型平行电爪

Electric Collaborative Parallel Gripper



选型方式

夹爪系列号 Gripper Series	夹持力 Gripping Force	行程 Stroke	抱闸 Brake	出线方式 Cable Mounting Direction	通讯协议 Communication *①	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *②
PGC	300	60	W	S	M1	L5	0
			W 带抱闸	S 侧面	M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN)	常规配线 L1 1米 L3 3米 L5 5米 L10 10米 选配链接协作机器人末端短线 Wx *③	0 无特殊定制 1 特殊定制

▶ 注:此为默认配置选项

*① 注:协作机器人末端短线对应表位于P93

*② 注:定制费用需咨询公司销售人员

*③ 注:I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/NPN

*④ 注:总线型通讯请选配通讯盒子 P93

技术参数

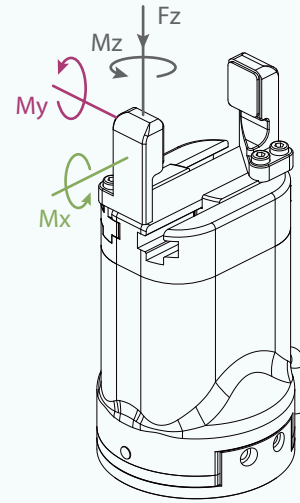
性能参数

夹持力(单侧)	80~300 N
总行程	60 mm
最大推荐负载* ^①	6 kg
打开/闭合时间	0.8 s/0.8 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	精密行星减速器+齿轮齿条
尺寸	178 mm x 90 mm x 90 mm

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 * ^②
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.4 A
峰值电流	2.0 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

● 驱控内嵌 Build-in Controller	● 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

F_z 600 N

负载允许力矩

M_x 15 N·m

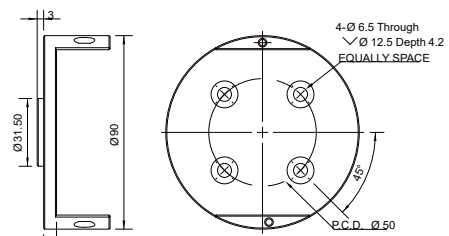
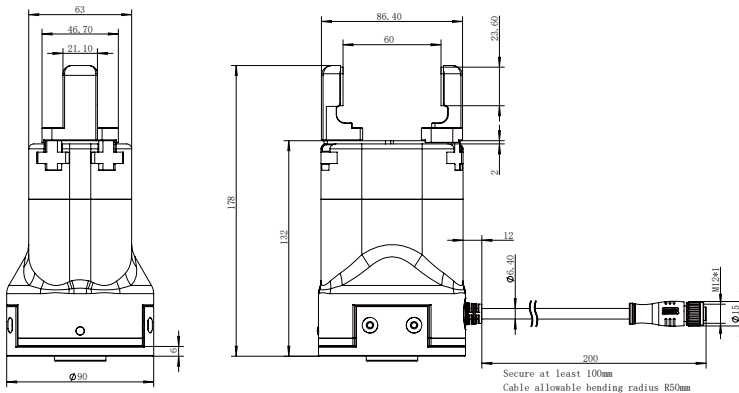
M_y 15 N·m

M_z 15 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。

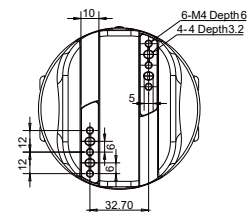
*采用选配的通讯协议，需外接通讯转换盒具体可咨询业务人员。

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



■ 导轨安装孔位