

CG系列 三指对心电爪

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

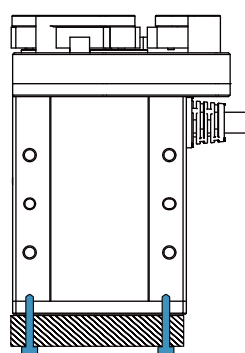
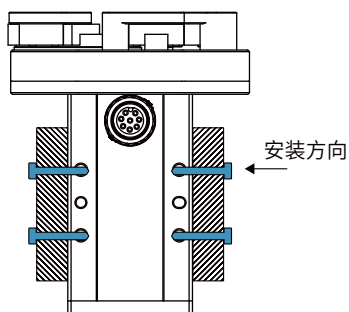
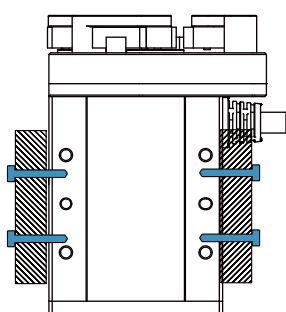


CG 系列是大寰机器人自主研发的三指对心电爪, 以三指抓取方式, 更好应对圆柱体工件的抓取任务。CG 系列配备多种型号, 适用于各种场景、行程和终端设备。



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, 工艺结构满足高刚度需求, 能量密度超过同类型产品。

● 长寿命

运行千万次免维护, 无间断持续稳定工作。

● 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。



CGE-10-10

工业对心电爪
Electric Centric 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

★④

电缆配置

Cable Length

定制内容

Customized

★②

CGE

-

10

-

10

-

O

-

S

-

M1

-

L5

-

0

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

常规配线

L11米

L33米

L55米

L1010米

选配链接协作机器人末端短线

Wx★①

O不带抱闸

S侧面

M1Modbus (RS485)+I/O (NN)

M2Modbus (RS485)+I/O (PP)

M3Modbus (RS485)+I/O (NP)

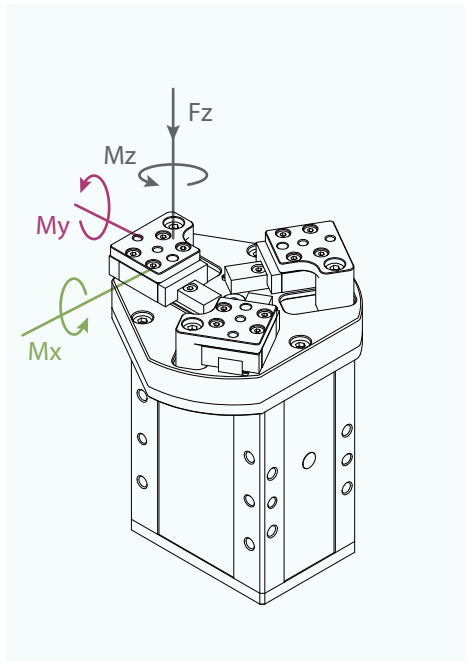
M4Modbus (RS485)+I/O (PN)

0无特殊定制

1特殊定制

技术参数

性能参数	
夹持力(单侧)	3~10 N
单指行程	10 mm
最大推荐负载 ^{★①}	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	精密行星减速器+齿轮齿条
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、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *2)
工作电压	24 V DC $\pm$ 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

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

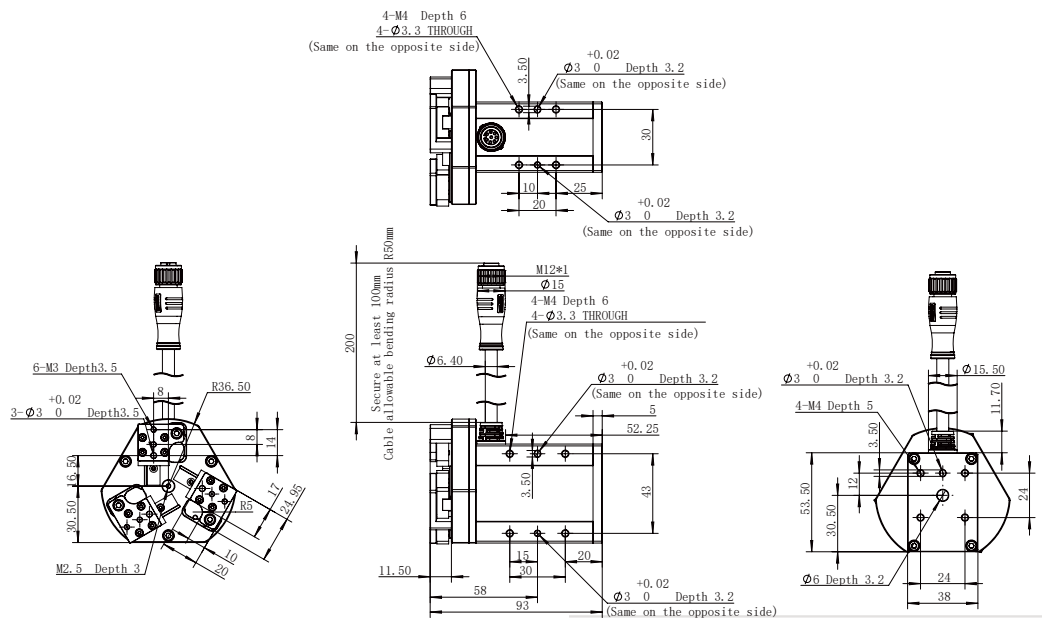
Mz	0.62 N · m
----	------------

*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。

 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	 自锁功能 Self-Locking Mechanism
--	---	--	---	---	---

技术尺寸图



CGI-100-170

工业对心电爪
Electric Centric 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 *④	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *②
CGI	100	170	W	S	M1	L5	0
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/PPNP I/O(NP): NPN/PPNP I/O(PN): PNP/PPNP *④ 注:总线型通讯请选配通讯盒子 P93							
			W 带抱闸 O 不带抱闸	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

技术参数

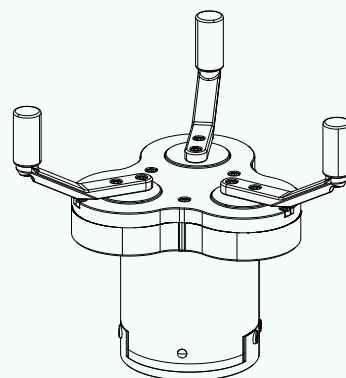
性能参数

夹持力(单侧)	30~100 N
推荐夹持直径(向内夹持)	φ40~φ170 mm
最大推荐负载 ^{*①}	1.5 kg
打开/闭合时间	1.5 s/1.5 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	精密行星减速器+齿轮传动
尺寸	158.4 mm x 124.35 mm x 116 mm(无抱闸/抱闸 尺寸相同)

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 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	● × 自锁功能 Self-locking Mechanism
-------------------------------------	--	-------------------------------------	----------------------------------	--------------------------------	--

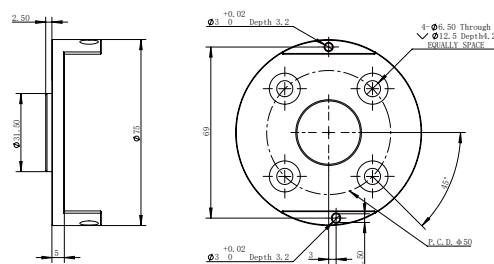
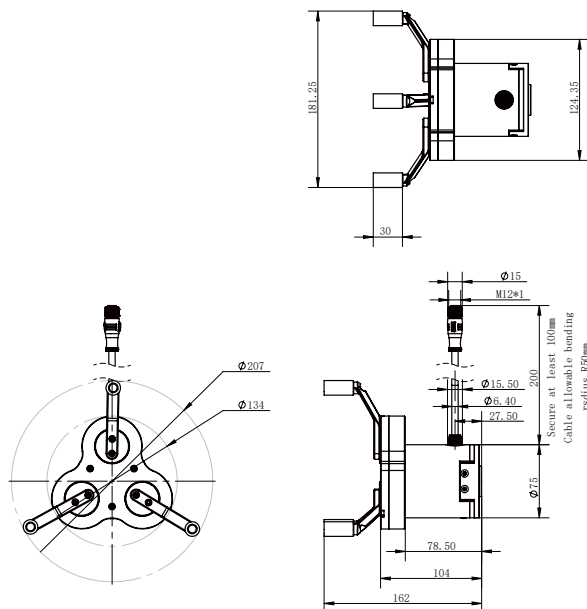


此款夹爪推荐使用标配手指使用，应用中如需更换请联系我们进行确认。

^{**}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

CGC-80-10

协作型对心电爪

Electric Collaborative Centric Gripper



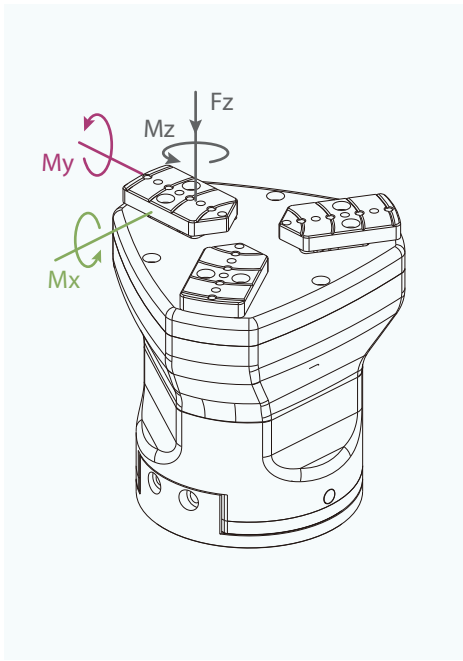
选型方式

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 *④	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *②
CGC	80	10	W	S	M1	L5	0
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 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							

技术参数

性能参数	
夹持力(单侧)	20~80 N
单指行程	10 mm
最大推荐负载★ ^①	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	精密行星减速器+齿轮齿条
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、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *3
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
符合国际标准	CE, FCC, RoHS



垂直方向容许静负荷

Fz	200 N
----	-------

负载允许力矩

M_x	$2.5 \text{ N} \cdot \text{m}$
-------	--------------------------------

My 2 N · m

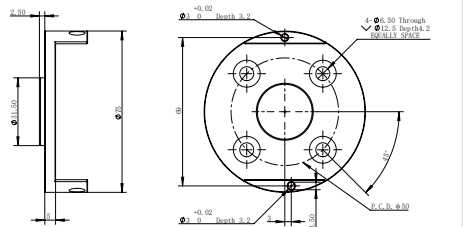
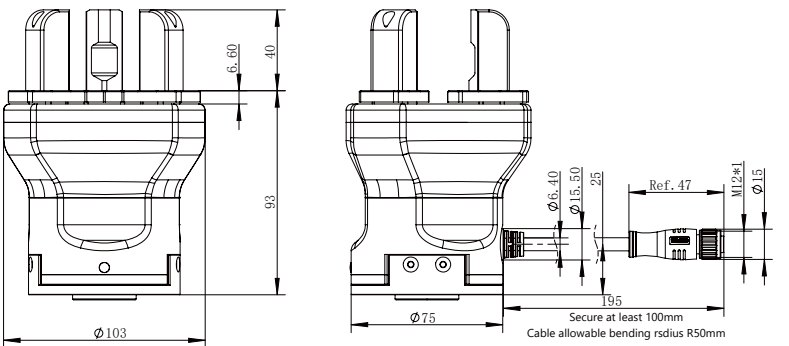
Mz	3 N · m
----	---------

*² 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。

*³ 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。

*^④ 采用选配通讯协议，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

