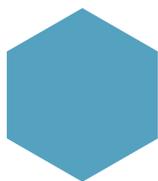


# CG系列 三指对心电爪

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

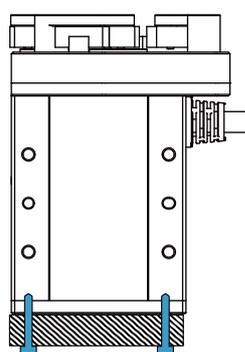
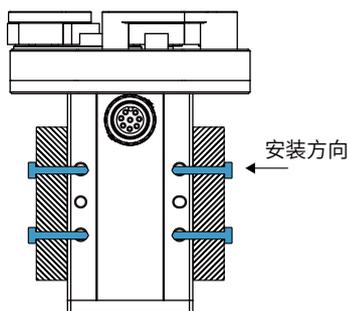
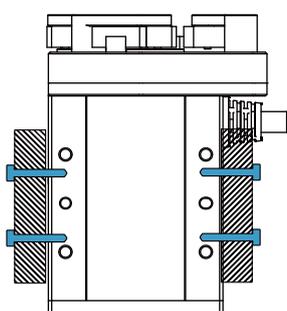


CG 系列是大寰机器人自主研发的三指对心电爪, 以三指抓取方式, 更好应对圆柱体工件的抓取任务。CG 系列配备多种型号, 适用于各种场景、行程和终端设备。



## 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

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 *②	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *②
<b>CGE</b>	<b>10</b>	<b>10</b>	<b>O</b>	<b>S</b>	<b>M1</b>	<b>L5</b>	<b>0</b>
			<ul style="list-style-type: none"> <li><b>O</b> 不带抱闸</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>S</b> 侧面</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>M1</b> Modbus (RS485)+I/O (NN)</li> <li><b>M2</b> Modbus (RS485)+I/O (PP)</li> <li><b>M3</b> Modbus (RS485)+I/O (NP)</li> <li><b>M4</b> Modbus (RS485)+I/O (PN)</li> <li><b>T</b> TCP/IP</li> <li><b>C</b> CAN2.0A</li> <li><b>E</b> EtherCAT</li> </ul>	<p>常规配线</p> <ul style="list-style-type: none"> <li><b>L1</b> 1米</li> <li><b>L3</b> 3米</li> <li><b>L5</b> 5米</li> <li><b>L10</b> 10米</li> </ul> <p>选配短线</p> <ul style="list-style-type: none"> <li><b>+Wx</b> *①</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>0</b> 无特殊定制</li> <li><b>1</b> 特殊定制</li> </ul>

▶ 注:此为默认配置选项

\*② 注:短线对应表位于P91

\*② 注:定制费用需咨询公司销售人员

\*② 注: I/O(NN): NPN/NPN  
I/O(PP): PNP/PNP  
I/O(NP): NPN/PNP  
I/O(PN): PNP/NPN

PGE系列

RGI系列

RGD系列

PGI系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列

## 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 <sup>*①</sup>	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 <sup>*②</sup>
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

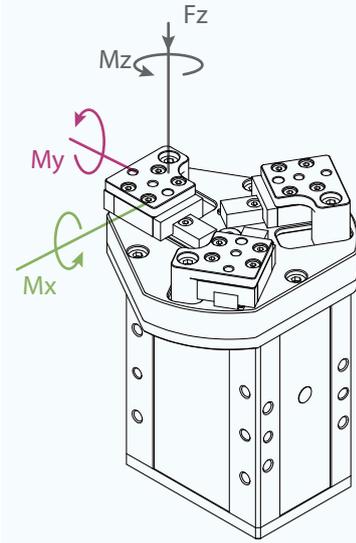
● 夹持力可调  
Gripping Force Adjustable

● 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



### 垂直方向容许静负荷

**Fz** 150 N

### 负载允许力矩

**Mx** 0.62 N·m

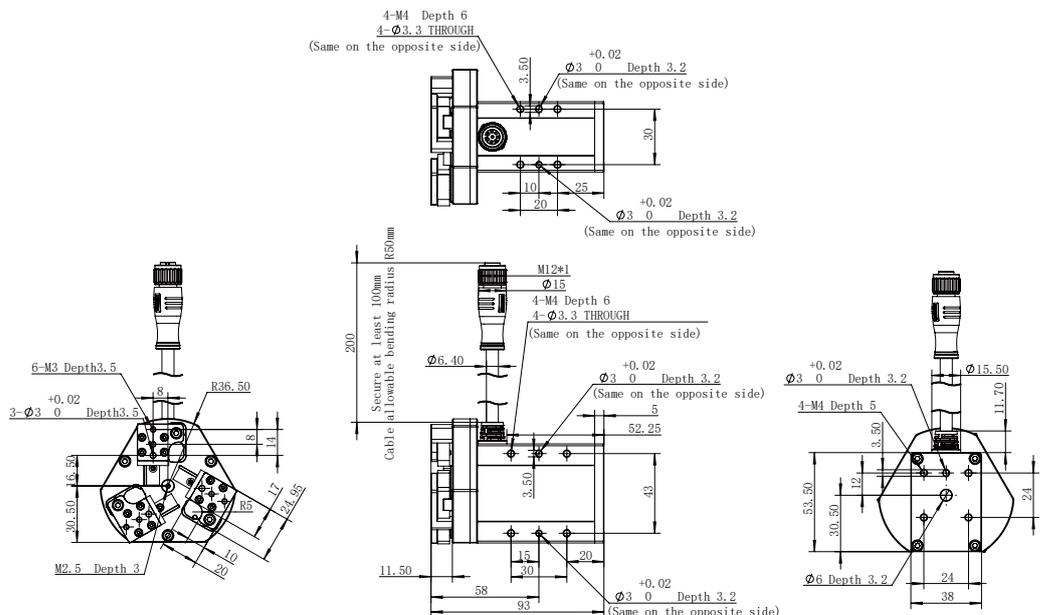
**My** 0.62 N·m

**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。

## 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 *③	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *②
<b>CGI</b>	<b>100</b>	<b>170</b>	<b>W</b>	<b>S</b>	<b>M1</b>	<b>L5</b>	<b>0</b>
			<p><b>W</b> 带抱闸</p> <p><b>O</b> 不带抱闸</p>	<p><b>S</b> 侧面</p>	<p><b>M1</b> Modbus (RS485)+I/O (NN)</p> <p><b>M2</b> Modbus (RS485)+I/O (PP)</p> <p><b>M3</b> Modbus (RS485)+I/O (NP)</p> <p><b>M4</b> Modbus (RS485)+I/O (PN)</p> <p><b>T</b> TCP/IP</p> <p><b>C</b> CAN2.0A</p> <p><b>E</b> EtherCAT</p>	<p><b>常规配线</b></p> <p><b>L1</b> 1米</p> <p><b>L3</b> 3米</p> <p><b>L5</b> 5米</p> <p><b>L10</b> 10米</p> <p><b>选配短线</b></p> <p><b>+Wx</b> *①</p>	<p><b>0</b> 无特殊定制</p> <p><b>1</b> 特殊定制</p>

▶ 注:此为默认配置选项

\*① 注:短线对应表位于P91

\*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

PGE系列

RGI系列

RGD系列

PGI系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列

## 技术参数

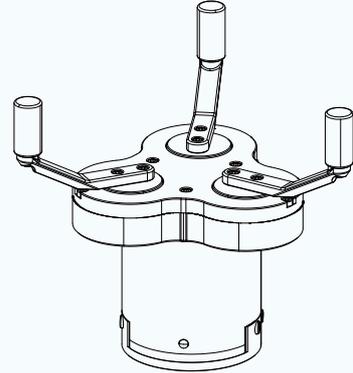
### 性能参数

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 <sup>*①</sup>	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	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 <sup>*②</sup>
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
-------------------------------------	--	-------------------------------------	----------------------------------	--------------------------------	---

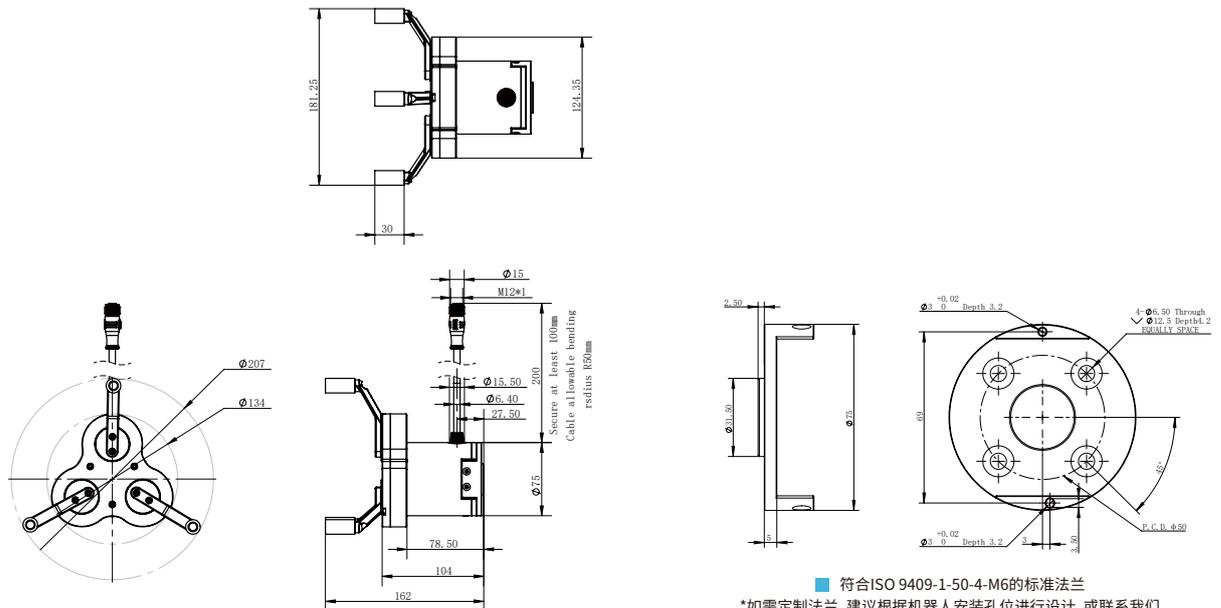


此款夹爪推荐使用标配手指使用，应用中如需更换请联系我们进行确认。

<sup>\*①</sup>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。

<sup>\*②</sup>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



# 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 *③	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *②
<b>CGC</b>	<b>80</b>	<b>10</b>	<b>W</b>	<b>S</b>	<b>M1</b>	<b>L5</b>	<b>0</b>
			<b>W</b> 带抱闸	<b>S</b> 侧面	<b>M1</b> Modbus (RS485)+I/O (NN) <b>M2</b> Modbus (RS485)+I/O (PP) <b>M3</b> Modbus (RS485)+I/O (NP) <b>M4</b> Modbus (RS485)+I/O (PN) <b>T</b> TCP/IP <b>C</b> CAN2.0A <b>E</b> EtherCAT	<b>常规配线</b> <b>L1</b> 1米 <b>L3</b> 3米 <b>L5</b> 5米 <b>L10</b> 10米	<b>选配短线</b> <b>+Wx</b> *① <b>0</b> 无特殊定制 <b>1</b> 特殊定制

▶ 注:此为默认配置选项

\*① 注:短线对应表位于P91

\*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

PGE系列

RGI系列

RGD系列

PGI系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列

## 技术参数

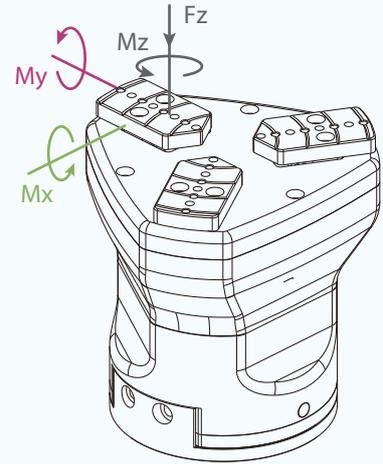
### 性能参数

夹持力(单侧)	20~80 N
单指行程	10 mm
最大推荐负载 <sup>*①</sup>	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 <sup>*②</sup>
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** 200 N

### 负载允许力矩

**Mx** 2.5 N·m

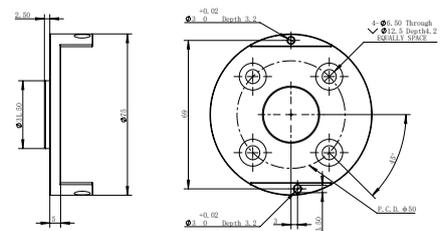
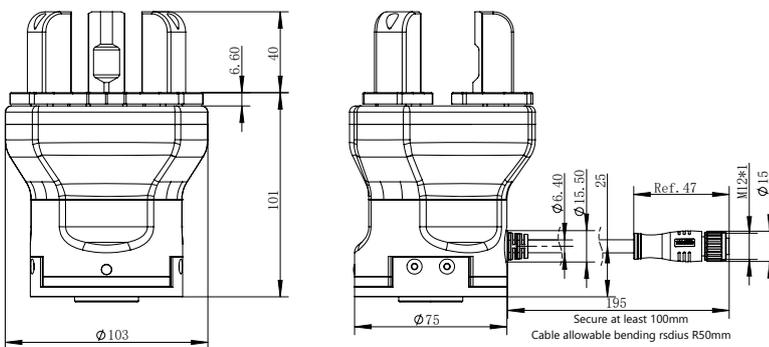
**My** 2 N·m

**Mz** 3 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。

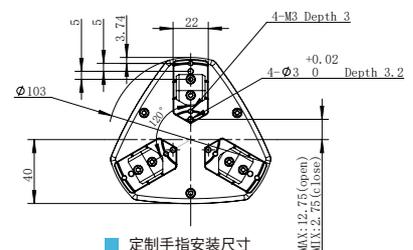
\*②采用选配的通讯协议，需外接通讯转换盒具体可咨询业务人员。

## 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



■ 定制手指安装尺寸