

PGSE-15-7

工业薄型平行电爪
Slim-type Electric 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	电缆配置 Cable Length	定制内容 Customized *0
PGSE	15	7	O	S	M1	L5	0
			O 不带抱闸	S 侧面	*2 M1 Modbus(RS485)+I/O(NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP)	常规配线 L1 1米 L3 3米 L5 5米 L10 10米	0 无特殊定制 1 特殊定制

▶ 注:此为默认配置选项

*0 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

技术参数

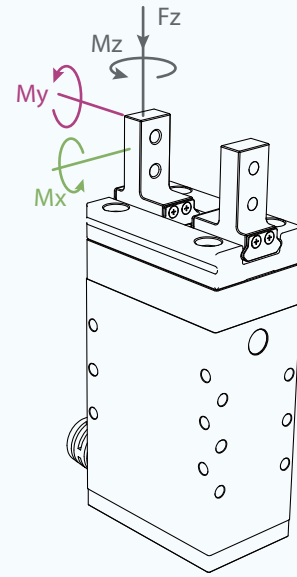
性能参数

夹持力(单侧)	6~15 N
总行程	7 mm
最大推荐负载 ^{*①}	0.25 kg
打开/闭合时间	0.15 s/0.15 s
运行噪音	< 60 dB
重量	0.15 kg
传动方式	精密行星减速器+齿轮齿条
尺寸	85.6 mm x 38 mm x 23.2 mm

运行环境

通讯协议	Modbus RTU (RS485)、Digital I/O ^{*②}
工作电压	24 V DC \pm 10%
额定电流	0.15 A
峰值电流	0.8 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



垂直方向容许静负荷

Fz 70 N

负载允许力矩

Mx 0.9 N·m

My 0.75 N·m

Mz 0.9 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。

^{**}选配其他通讯协议，请咨询业务人员。

技术尺寸图

