

PGSE系列 工业薄型平行电爪

PGSE-15-7

电动夹爪替代气动夹爪
的性价比方案

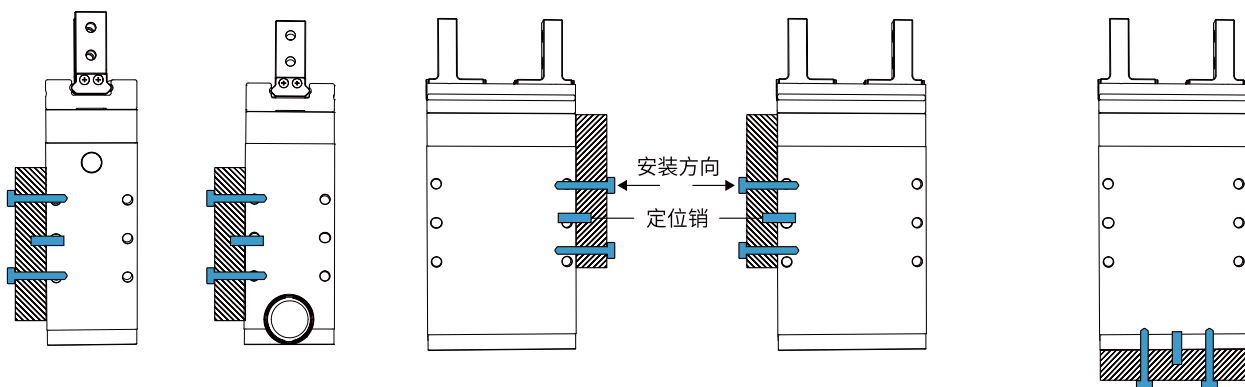
性价
比款



PGSE-15-7是大寰为气动夹爪客户，实现电换气需求，而研制的一款经济型电爪，极具性价比，同时兼具PGE高性能、稳定的优点。

安装方式

- 1.前面安装：使用前面螺孔安装
- 2.后面安装：使用后面螺孔安装
- 3.右侧安装：使用右侧螺孔安装
- 4.左侧安装：使用左侧螺孔安装
- 5.底面安装：使用底面螺孔安装



产品特点

● 结构紧凑

重量轻，各方向尺寸紧凑。
可减低机器人/模组主轴负载和惯性力矩，有助于机器人/模组负载轻量化，提高速度。

● 高速响应

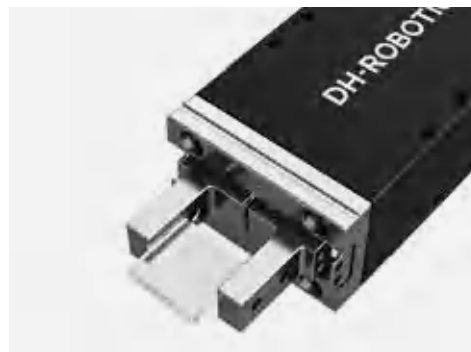
开闭合时间最快可达0.15 s/0.15 s，
可提供快速夹取节拍，满足产线高速的夹持需求。

● 安装灵活

夹爪本体预留多面安装空位，结合产品小巧的体积，便于安装在紧凑空间。

应用场景

可适用于紧凑型生产工况，如医疗检测、3C电子等行业中的微小型零件的夹取、分拣、上下料等应用。



PGSE-15-7

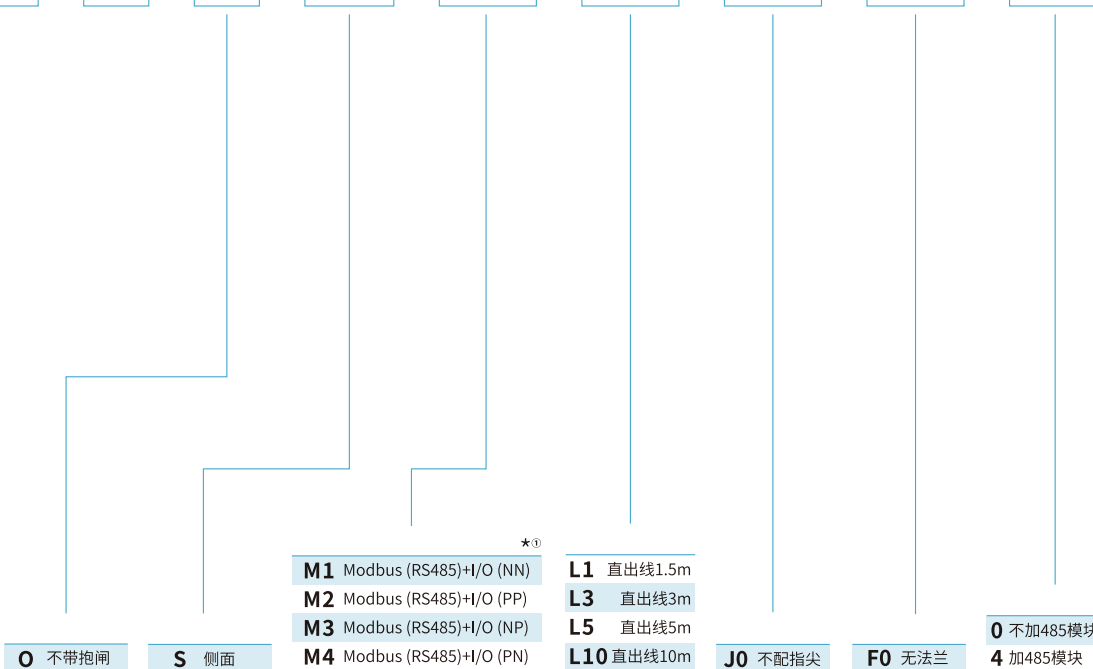
工业薄型平行电爪
Slim-type Electric Parallel Gripper



选型方式

夹爪系列号 夹持力 行程 抱闸 出线方式 通讯协议 电缆配置 指尖选项 法兰选项 配置情况

PGSE - **15** - **7** - **O** - **S** - **M1** - **L5** - **J0** - **F0** - **0**



*①:
I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/NPN

*②:
M1 Modbus (RS485)+I/O (NN)
M2 Modbus (RS485)+I/O (PP)
M3 Modbus (RS485)+I/O (NP)
M4 Modbus (RS485)+I/O (PN)

L1 直出线1.5m
L3 直出线3m
L5 直出线5m
L10 直出线10m

J0 不配指尖

F0 无法兰

0 不加485模块
4 加485模块

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* ^②	0.25 kg
打开/闭合时间	0.15 s/0.15 s
运行噪音	< 50 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* ^③
工作电压	24 V DC \pm 10%
电流	0.15 A (额定) / 0.8 A (峰值)* ^④
额定功率	3.6 W
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



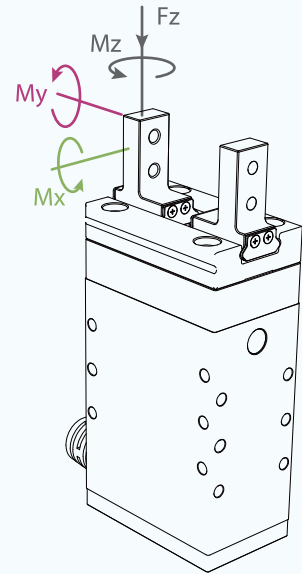
速度可调
Speed
Adjustable



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

*^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，需外接通讯转换模块具体可咨询业务人员。

*^④ 选配电源时，请按峰值电流选配，若选电源电流过低，会导致产品无法正常工作。

技术尺寸图

