

# PGSE系列 工业薄型平行电爪

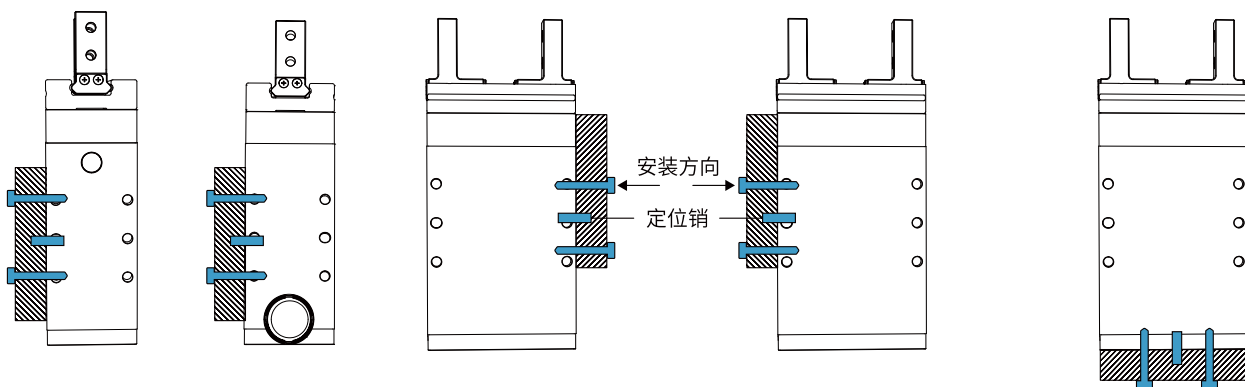
PGSE-15-7



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

<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)  <b>M2</b> Modbus (RS485)+I/O (PP)  <b>M3</b> Modbus (RS485)+I/O (NP)  <b>M4</b> Modbus (RS485)+I/O (PN)</p>	<p><b>LX</b> 不配线缆  <b>L1</b> 直出线1m  <b>L3</b> 直出线3m  <b>L5</b> 直出线5m  <b>L10</b> 直出线10m</p>	<p><b>J0</b> 不配指尖</p>	<p><b>F0</b> 无法兰</p>	<p><b>0</b> 不加485模块  <b>4</b> 加485模块</p>
----------------------	--------------------	---	---	-----------------------	----------------------	--

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

PGE系列

PGSE系列

RGI系列

RGD系列

PGI系列

PGHL系列

PGS系列

PGC系列

AG系列

CG系列

## 技术参数

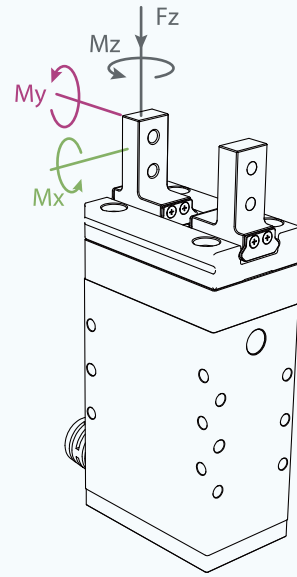
### 性能参数

夹持力(单侧)	6~15 N
总行程	7 mm
最大推荐负载 <sup>*①</sup>	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 <sup>*②</sup>
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

<sup>\*</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>\*\*</sup>选配其他通讯协议，请咨询业务人员。

## 技术尺寸图

