









BẢNG DỮ LIỆU

2FG7

v1.0

1. Datasheet

1.1. 2FG7

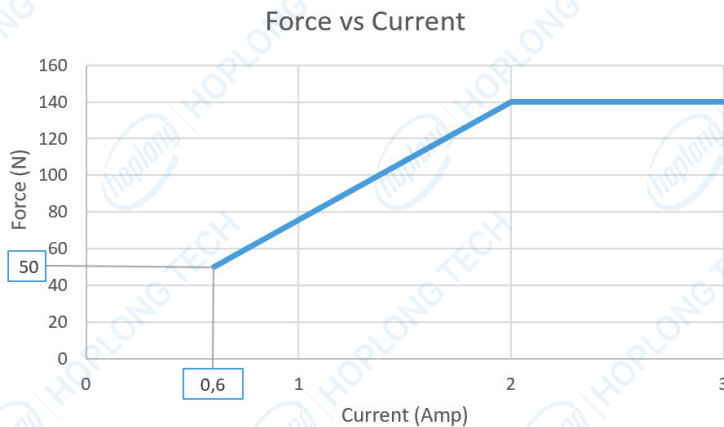
Các thông số		Tối thiểu	Điển hình	Tối đa	Unit	
Tải trọng kết nối (dùng lực)		-	-	7 15.5	[kg] [lb]	
Tải trọng kết nối (theo hình dạng)		-	-	11 24.3	[kg] [lb]	
Tổng khoảng nâng		-	38 1.49	-	[mm] [inch]	
Phạm vi chiều rộng tay gấp	Ngoài	Ngón tay hướng vào trong 	1 0.039	-	39 1.53	[mm] [inch]
		Ngón tay hướng ra ngoài 	35 1.37	-	73 2.87	[mm] [inch]
	Trong	Ngón tay hướng vào trong 	11 0.43	-	49 1.92	[mm] [inch]
		Ngón tay hướng ra ngoài 	45 1.77	-	83 3.26	[mm] [inch]
Độ lặp lại của tay gấp		-	+/- 0.1 +/- 0.004	-	[mm] [inch]	
Lực gấp**		20	-	140	[N]	
Khả năng chịu lực ghép		-	-	+/-5	[N]	
Tốc độ gấp ***		16	-	450	[mm/s]	
Thời gian gấp (bao gồm kích hoạt phanh)		-	200	-	[ms]	
Có giữ phôi nếu mất điện?		Yes				
Nhiệt độ lưu trữ		0 32	- -	60 140	[°C] [°F]	
Động cơ		Integrated, electric BLDC				
Cấp bảo vệ		IP67				
Class		ISO Class 5				
Kích thước [L x W x D]		144 x 90 x 71 5.67 x 3.54 x 2.79			[mm] [inch]	

Các thông số	Tối thiểu	Điển hình	Tối đa	Unit
Cân nặng	1.1 2.4			[kg] [lb]

Điều kiện hoạt động	Tối thiểu	Điển hình	Tối đa	Unit
Nguồn cấp	20	24	25	[V]
Tiêu thụ dòng điện	-	-	2000 *	[mA]
Nhiệt độ hoạt động	5 41	- -	50 122	[°C] [°F]
Độ ẩm tương đối (Không ngưng tụ)	0	-	95	[%]
MTBF tính toán (tuổi thọ)	30,000	-	-	[tiếng]

* Tự động thích ứng với các yêu cầu hiện tại khi đầu nối tool UR CB3 (600mA)

Đồ thị lực và dòng

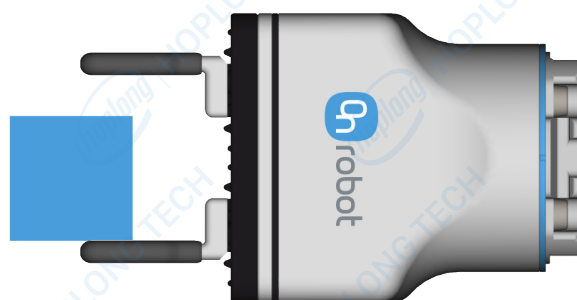


Cảm biến lực

Tay gắp có cảm biến lực ở ngón tay ở phía đầu nối như hình.



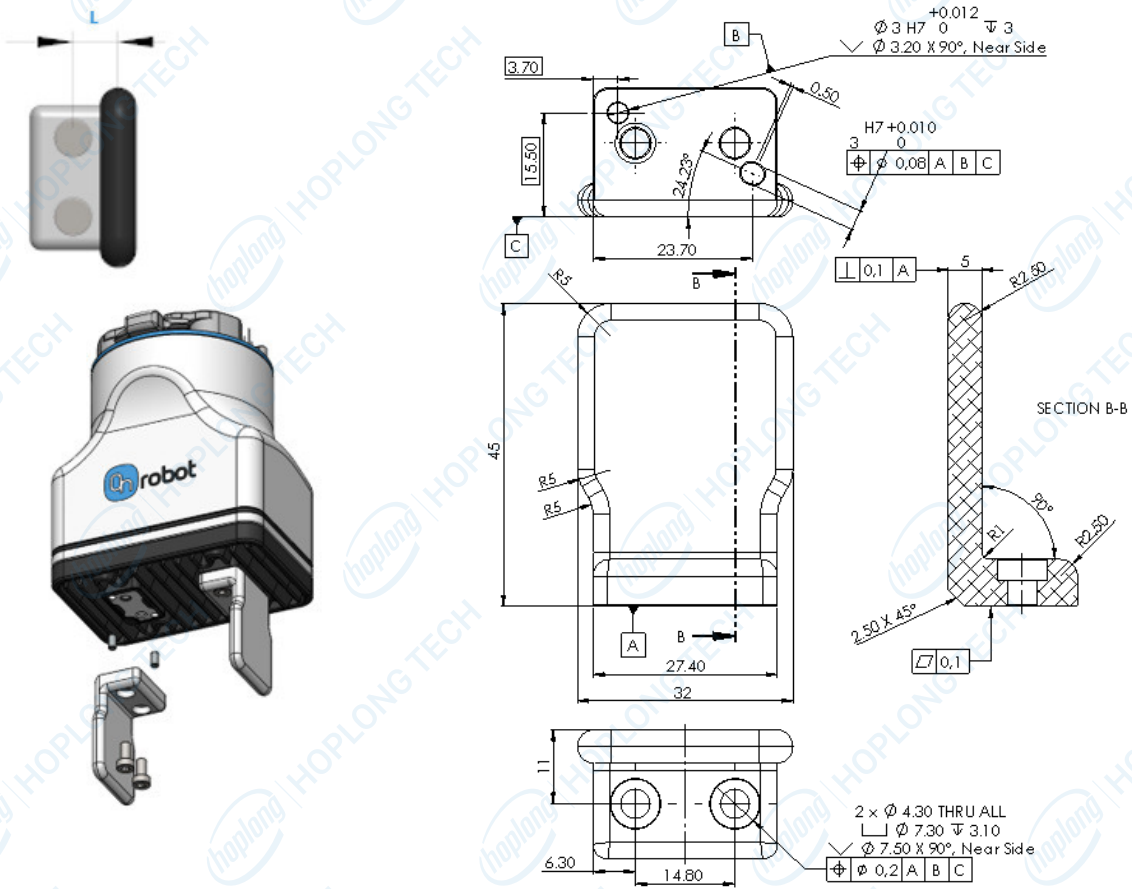
Cảm biến lực được điều chỉnh bằng căn chỉnh bằng cách sử dụng ngón tay của bộ kẹp hoặc khi phôi được chọn bị nghiêng vì trọng lực có thể tác động đến phép đo lực. Trong trường hợp thứ 2, hãy định hướng tay cầm sao cho ngón tay có cảm biến trên cùng. Đảm bảo rằng ngón tay dưới chạm nhẹ vào phôi trước khi ngón tay trên chạm vào nó, như minh họa phía dưới.



Ngón tay gấp

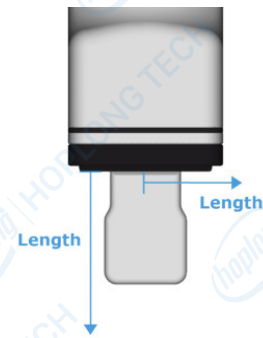
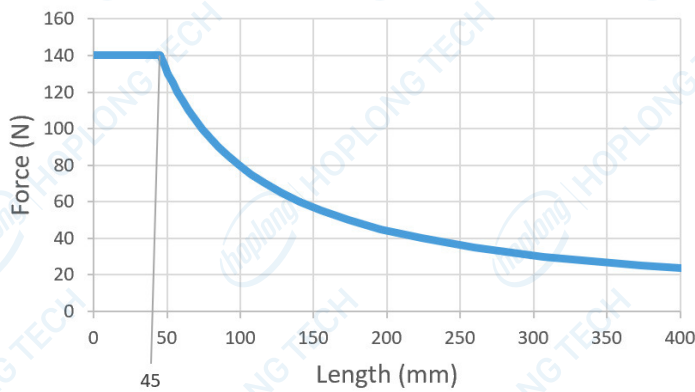
Các ngón tay được cung cấp có thể được lắp đặt theo 2 vị trí khác nhau để đáp ứng được dải gấp vật khác nhau.

	Inwards	Outwards
		
Dải gấp ngoài [mm]	1-39	35-73
Dải gấp trong [mm]	11-49	45-83



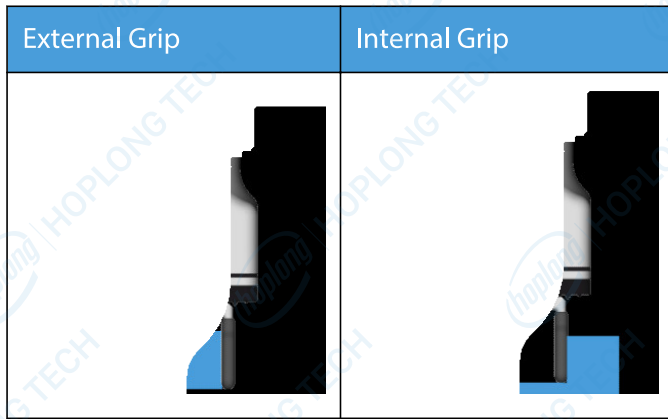
Chiều dài và lực ngón tay

Đồ thị dưới đây biểu thị lực tối đa có thể giảm như thế nào khi chiều dài ngón tay được tăng lên trong trường hợp điều chỉnh đầu ngón tay.

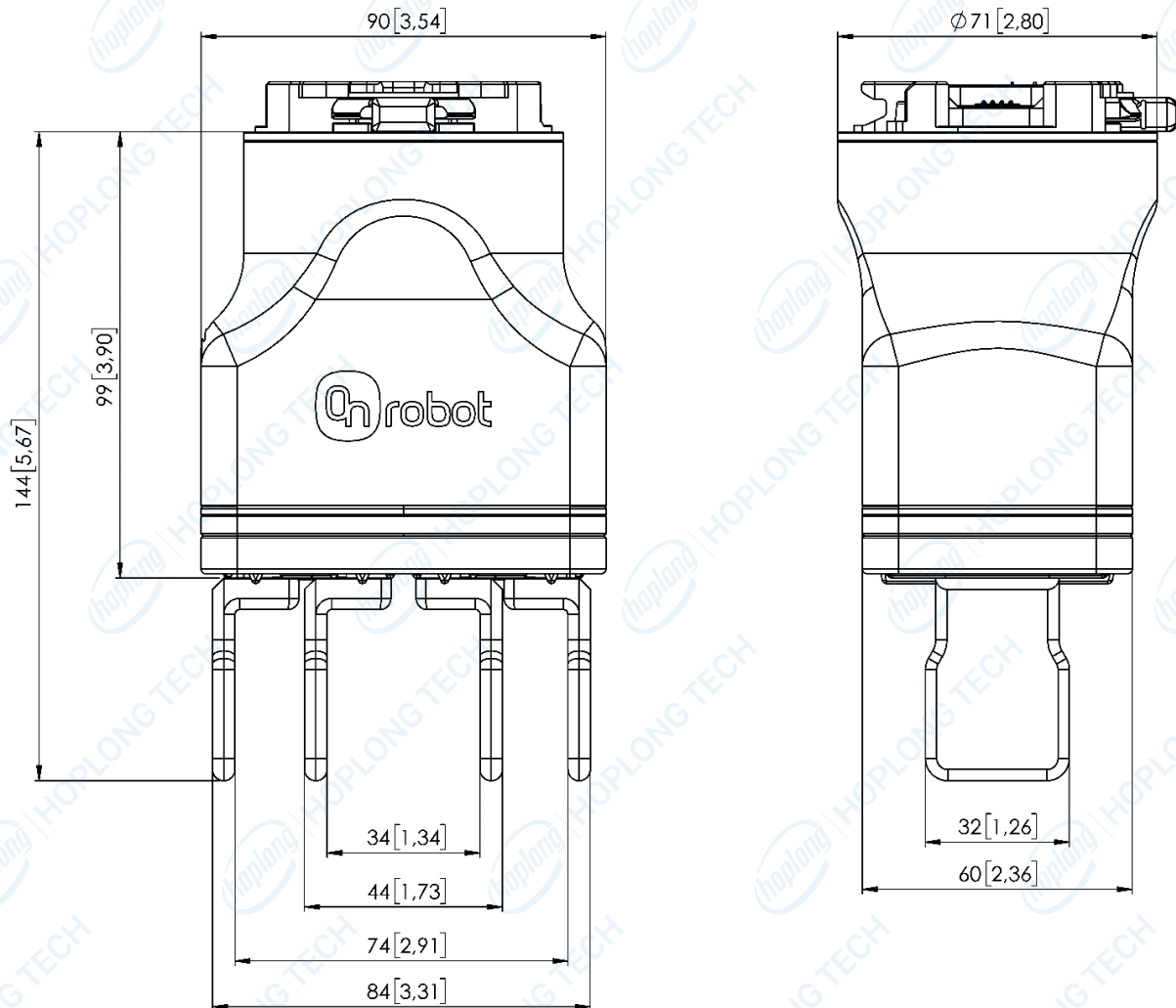


Các loại tay cầm

Ở đây chúng ta sử dụng thuật ngữ tay cầm bên ngoài và bên trong, biểu thị cho tool kẹp phôi.



1.2. 2FG7



Các kích thước ở đơn vị mm (inches)