

2指平行抓手

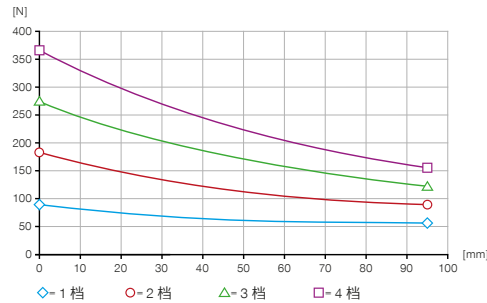
GEP2013 尺寸型号

▶ 产品规格



▶ 夹持力图表

根据手指长度不同,显示符合手指长度的夹持力



▶ 力和力矩

显示除夹持力外可能作用的静力和力矩。



Mr [Nm]	13
Mx [Nm]	13
My [Nm]	10
Fa [N]	325

▶ 技术数据

订购编号

适用于机器人类型

通讯方式

集成式位置识别

单边行程 [mm]

自限位

操作时间 [s]

已安装的抓手手指的自最大重 [kg]

最大抓手手指长度 [mm]

重复定位精度 +/- [mm]

操作温度 [°C]

电压 [V]

最大电流消耗 [A]

每个指口的最低起动行程 [mm]

根据IEC 60529标准安全保护

重量 [kg]

▶ 技术数据

GEP2013IO-12-B-01

Universal Robots e-Series

I/O

模拟 0 ~ 10 V

13

机械

0.055

0.15

100

0.02

5 ... +60

24

2

0.5

IP40

0.55

▶ 力级别技术数据

订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

▶ 1 档

GEP2013IO-12-B-01

90

0.42 / 0.42

订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

▶ 2 档

GEP2013IO-12-B-01

180

0.32 / 0.32

订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

▶ 3 档

GEP2013IO-12-B-01

270

0.26 / 0.26

订购编号

夹持力 [N]

闭合时间/张开时间 [s]

▶ 4 档

GEP2013IO-12-B-01

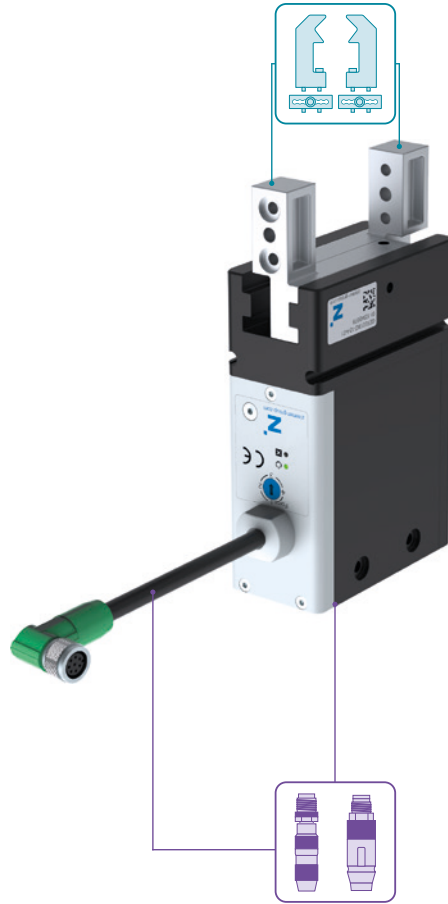
360

0.23 / 0.23

2指平行抓手

GEP2013 尺寸型号

▶ 配件



▶ 随货提供



6 [个]
中心定位环

390677

▶ 建议GEP2013IO-12-B-01配件



接口 / 其他



APR000018
适配板