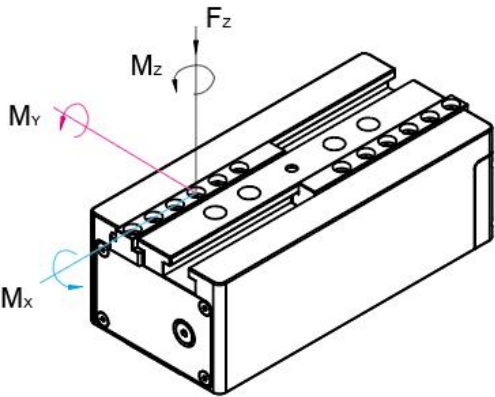


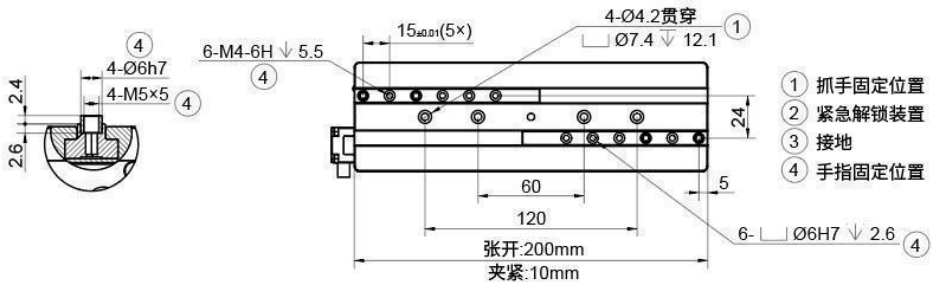
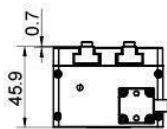
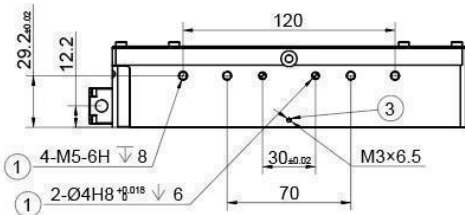
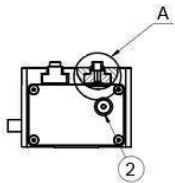
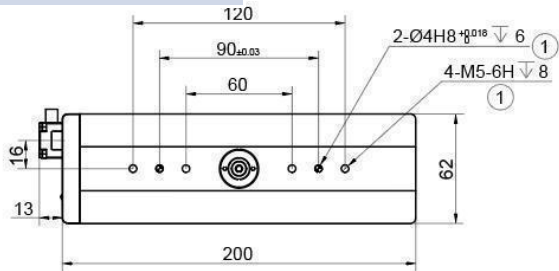
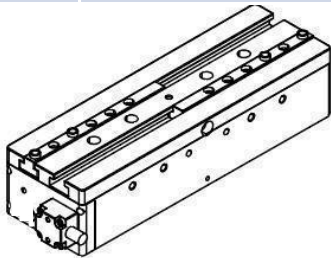
大行程二指平动电爪技术参数



产品型号	ED2-500-190
外形尺寸（mm）	200x62x46
重量（kg）	1.4kg（不含手指）
推荐负载	10kg
单侧夹持力	100-500 N（可调）
总行程	190mm（可调）
额定/峰值电流	0.3/5A
位置重复精度	±0.02mm
滑块移动速度mm/s	50(mm/s)
工作电压	24 V DC ± 10%
通讯协议	RS485(ModbusRTU)、CAN。可选配TCP/IP、Ether/CAT、PROFINET、Digital I/O
断电夹持力保持	≥80%
防护等级	IP54
推荐使用环境	5~40℃，85% RH 以下
最大允许手指长度（mm）	100
每个手指的最大允许重量（Kg）	0.3



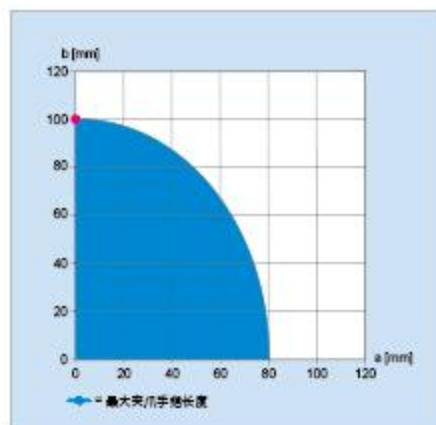
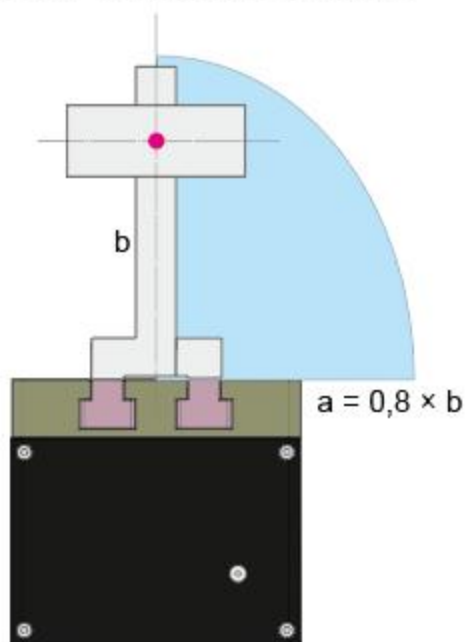
垂直方向允许静负载	
Fz	800N
负载允许力矩	
Mx	32N·m
My	35N·m
Mz	32N·m



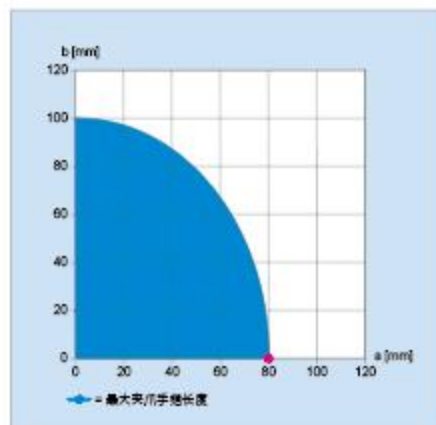
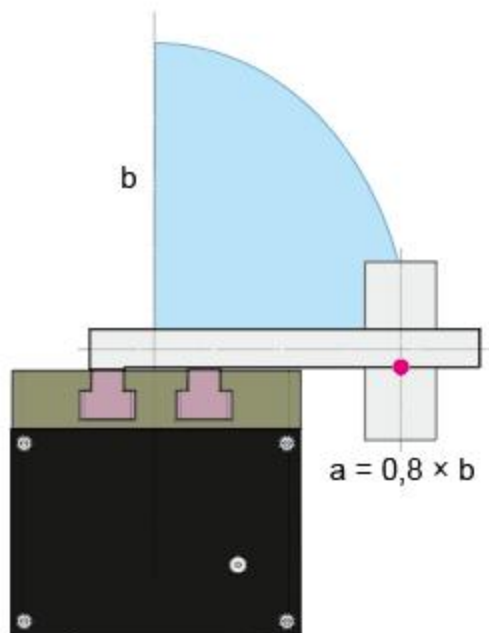
- ① 抓手固定位置
- ② 紧急解锁装置
- ③ 接地
- ④ 手指固定位置

最大抓手手指长度

图例展示了最大水平(a)和垂直(b)抓手手指长度,以蓝色区域表示。外伸量(a)为 $0.8 \times$ 最大抓手手指长度(b)。
最大抓手手指长度见相应参数数据表。

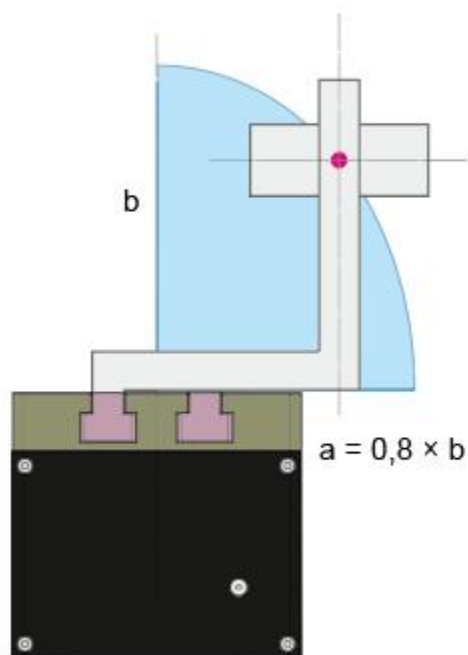


例子1
垂直力施加点
 $a=0\text{mm}$
 $b=100\text{mm}$

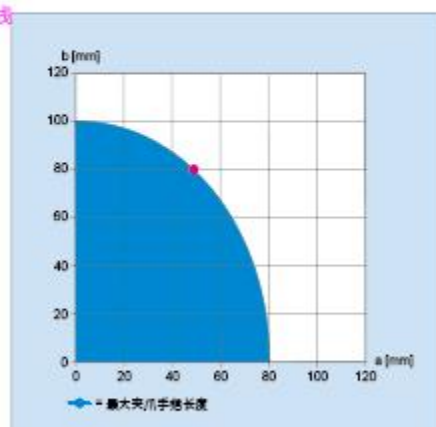


例子2
水平力施加点
 $a=80\text{mm}$
 $b=0\text{mm}$

最大抓手手指长度

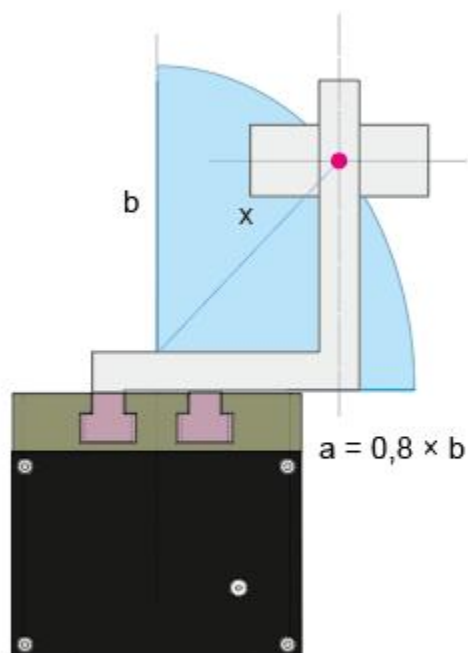


x 参考线

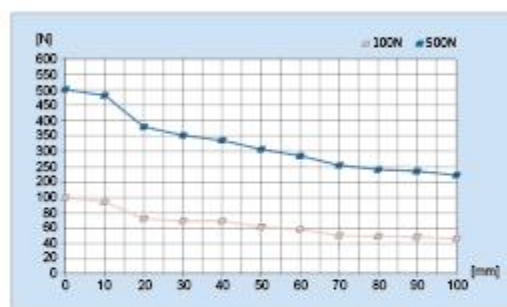


例子3
最大允许投影
 $a=48\text{mm}$
 $b=80\text{mm}$

抓手手指长度所对应的夹持力



● 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



例子1
最终抓手手指长度, 用于确定抓取力
 $a=55\text{mm}$
 $b=58\text{mm}$

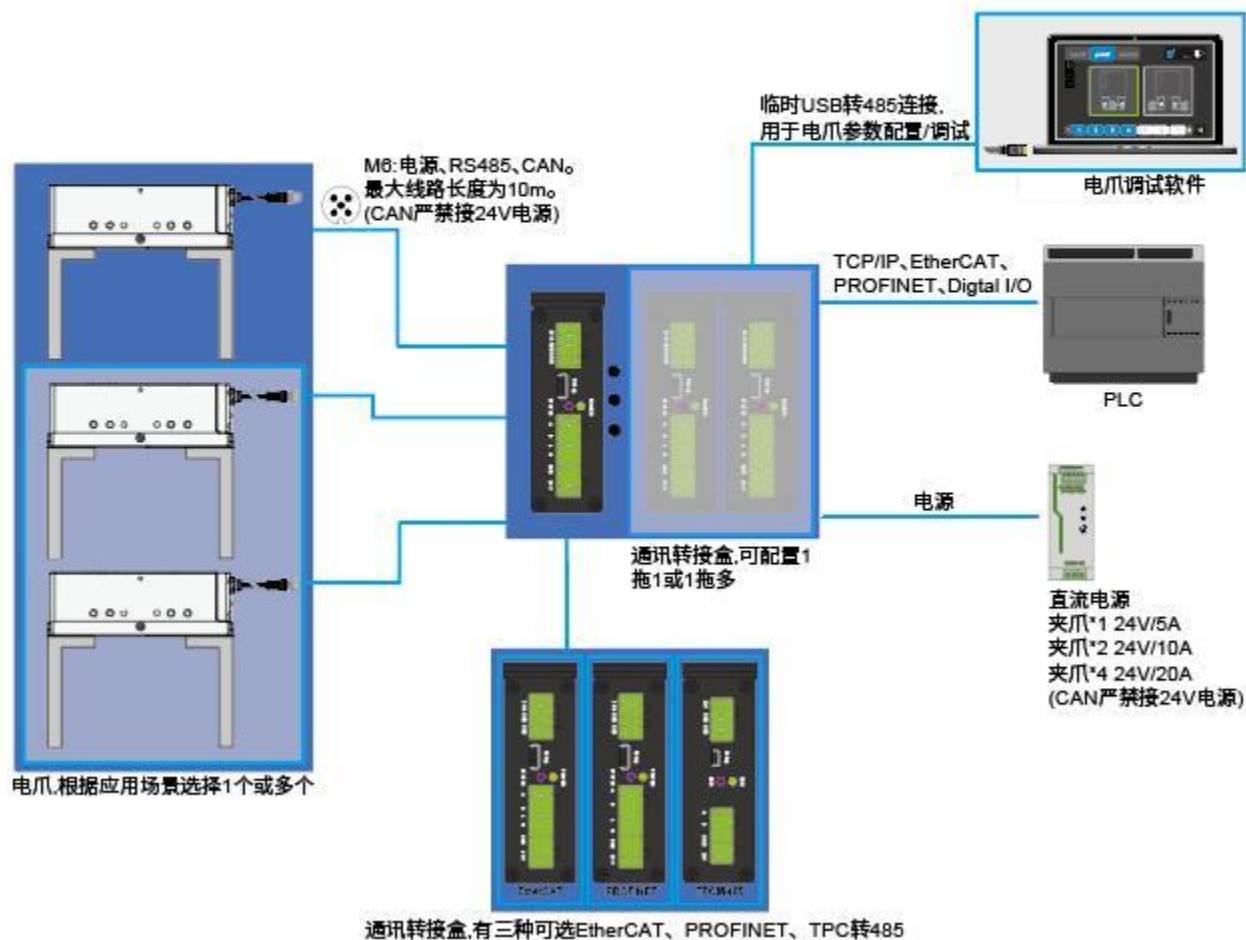
$$X = \sqrt{55^2 + 58^2} = 80 < 240\text{N}$$

抓手技术数据中指定的最大抓手手指长度是指夹具爪的垂直(b)对齐。在水平(a)悬垂的情况下, 最大抓手手指长度相应减小。该表显示了各个尺寸的最大抓爪长度。

电爪布线方式

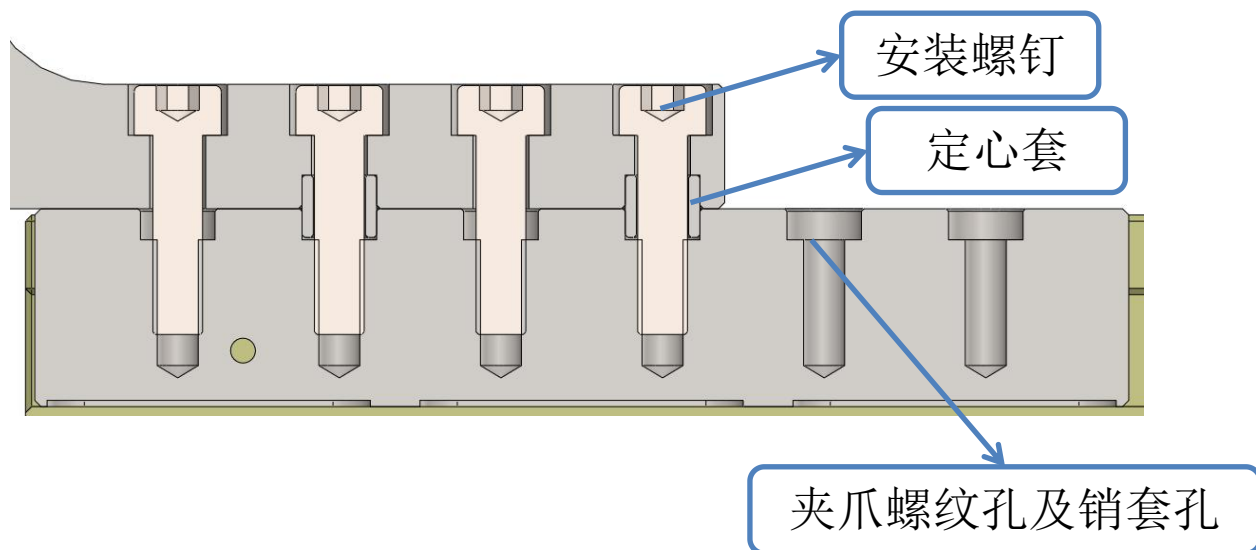
• 通讯协议:

RS485(ModbusRTU)、CAN。可选配TCP/IP、EtherCAT、PROFINET、Digital I/O



一、末端手指安装要求：

- 1.安装螺钉数量需超过齿条滑块上预留螺纹孔数量的一半，例：螺纹孔数量为6，安装螺钉数量不得少于4；
- 2.必须安装定心套，且数量不得少于2个，目的：①定心套被装入夹爪的配合孔中以确定夹爪的位置（两点确定一条直线），②若无定心套，在夹持力过大时，末端手指可能产生横向位移，出现被夹物体夹不住或夹住后掉落的风险；作用类似于销钉定位。



二、末端手指标注**建议**：

仅针对形状规则，表面光滑的被夹物体

手指：①贴合在夹爪上的基准面，保证平面度；

②被夹物体贴合面，保证平面度和与基准面的垂直度。

