




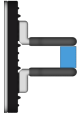
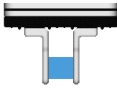
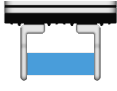


FICHA DE DATOS

2FG7

v1.1

1. Hoja de datos

1.1. 2FG7

Propiedades generales		Mínimo	típico	Unidad máxima		
 Ajuste de la fuerza de la carga útil		-	-	7	[kg]	
 Ajuste de forma de carga útil		-	-	15,5	[lb]	
Carrera total		-	38	-	[mm]	
			1,49		[pulgada]	
Rango de ancho de agarre *	Externo	 Dedos hacia adentro	1	-	39	[mm]
		 Dedos hacia afuera	0,039	-	1,53	[pulgada]
	Interno	 Dedos hacia adentro	35	-	73	[mm]
		 Dedos hacia afuera	1,37	-	2,87	[pulgada]
		11	-	49	[mm]	
		0,43	-	1,92	[pulgada]	
		45	-	83	[mm]	
		1,77	-	3,26	[pulgada]	
Repetibilidad apasionante		-	+ / - 0,1	-	[mm]	
		-	+ / - 0,004	-	[pulgada]	
Fuerza de agarre **		20	-	140	[NORTE]	
Tolerancia de fuerza de agarre		-	-	+ / -5	[NORTE]	
Velocidad de agarre ***		dieciséis	-	450	[mm / s]	
Tiempo de agarre (incluida la activación del freno) **** ¿Sostener la		-	200 -		[Sra]	
pieza de trabajo si hay pérdida de potencia?		Sí				
Temperatura de almacenamiento		0	-	60	[° C]	
		32	-	140	[° F]	
Motor		BLDC eléctrico integrado				
Clasificación IP		IP67				
Cuarto limpio		ISO Clase 5				
Dimensiones [L x W x D]		144 x 90 x 71			[mm]	
		5,67 x 3,54 x 2,79			[pulgada]	

Propiedades generales	Mínimo típico	Unidad máxima
Peso	1.1 2.4	[kg] [lb]

* Las yemas de los dedos de silicona añaden 1 mm en cada dirección.

** La corriente requerida es 2000 mA, menos corriente resultará en menos fuerza de agarre. Ver el [Fuerza vs Gráfico actual](#).

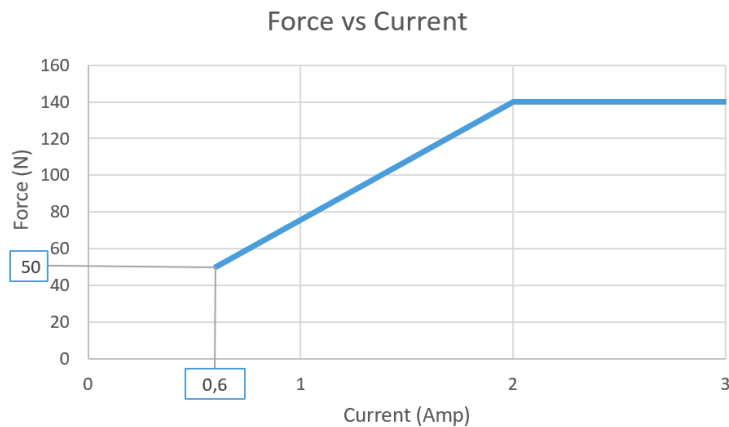
*** Relativamente del objeto de agarre (ambos brazos).

**** A 4 mm de carrera y 80 N. El valor típico es 300 ms a 40 mm y 80 N.

Condiciones de operación	Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
Fuente de alimentación	20	24	25	[V]
Consumo actual	-	-	2000 *	[mamá]
Temperatura de operacion	5 41	- -	50 122	[° C] [° F]
Humedad relativa (sin condensación)	0	-	95	[%]
Vida útil calculada	30000	-	-	[Horas]

* Se adapta automáticamente a los requisitos de corriente cuando se utiliza el conector de herramienta UR CB3 (600 mA).

Fuerza vs Gráfico actual



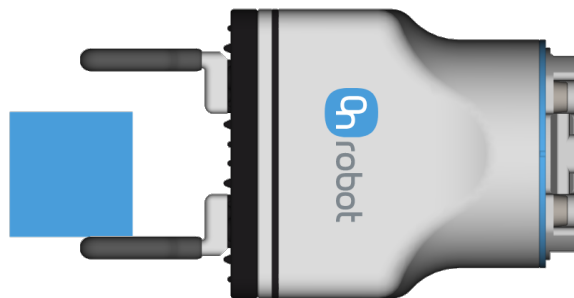
Sensor de fuerza

La pinza tiene un sensor de fuerza en el dedo del lado del conector, como se muestra en la figura siguiente.



Considere la presencia del sensor de fuerza cuando la pieza de trabajo se alinea usando los dedos de la pinza o cuando la pieza de trabajo se toma de lado, ya que la gravedad puede afectar la medición de la fuerza.

En el último caso, oriente la pinza de modo que el dedo con el sensor quede arriba. Asegúrese de que el dedo inferior toque la pieza de trabajo ligeramente antes de que el dedo superior la toque, como se muestra en la figura siguiente.



Dedos

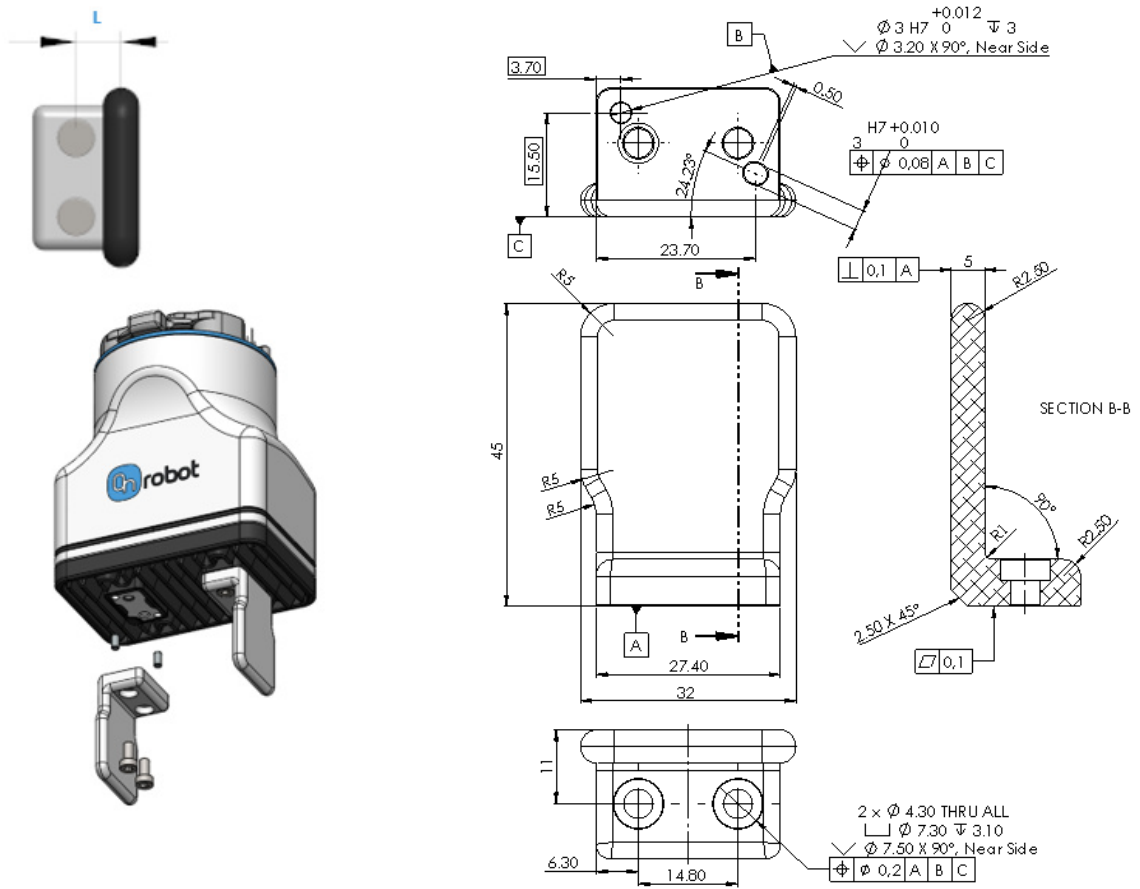
Los dedos suministrados se pueden montar en dos posiciones diferentes para lograr diferentes rangos de agarre.

	Hacia adentro	Hacia fuera
		
Rango de agarre externo [mm]	1-39	35-73
Rango de agarre interno [mm]	11-49	45-83

La longitud del dedo entregado es de 8,5 mm (L en el dibujo siguiente). Si se requieren dedos personalizados, se pueden fabricar para que se ajusten a la pinza de acuerdo con las dimensiones (mm) [pulgadas] que se muestran a continuación. Utilice tornillos M4x8mm para sujetar los dedos.

**NOTA:**

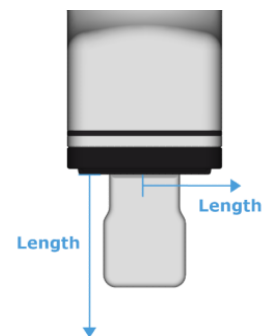
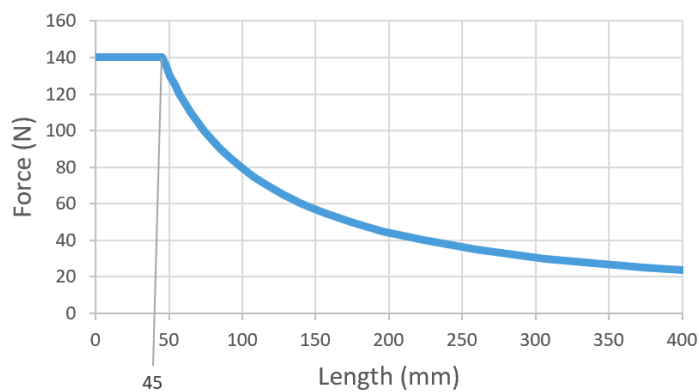
Si se hacen dedos personalizados, estos no deben tocar el fuelle.



Longitud del dedo vs fuerza

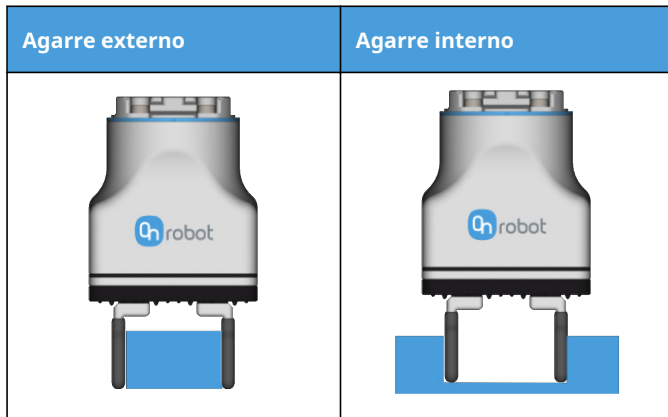
El siguiente gráfico muestra cómo la fuerza máxima alcanzable disminuye a medida que aumenta la longitud del dedo en el caso de las yemas de los dedos personalizadas.

El gráfico es válido para ambos tipos de longitudes individuales que se muestran en la figura siguiente.

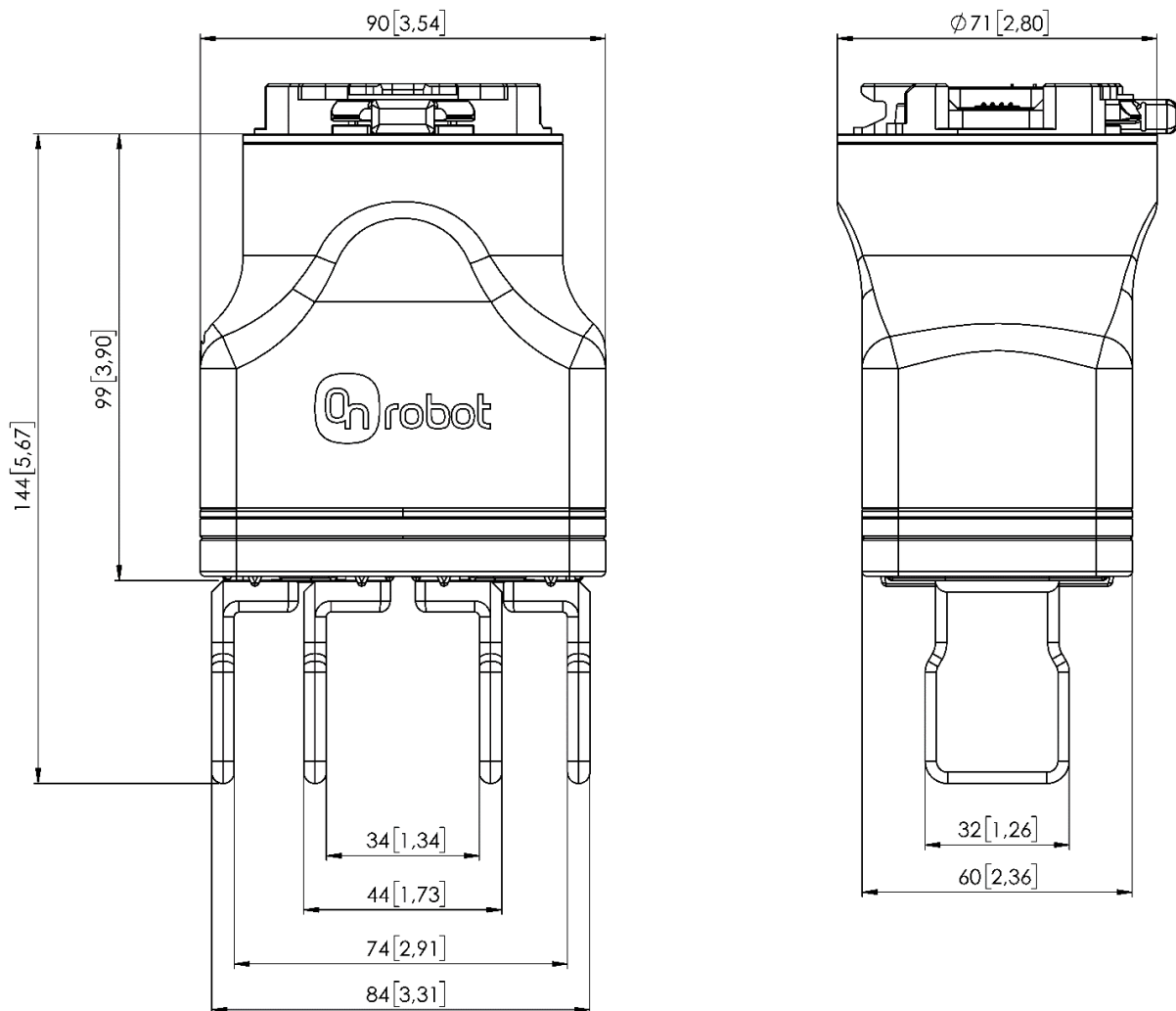


Tipos de puños

En este documento, usamos los términos de agarre interno y externo, que indican cómo agarra la herramienta la pieza de trabajo.



1.2. 2FG7



Todas las dimensiones están en mm y [pulgadas].