



## FICHA DE DATOS

RG2-FT

v1.1

## 1. Hoja de datos

### 1.1. RG2-FT

Propiedades generales	Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
 Ajuste de fuerza de carga útil <b>2 Kg</b>	-	-	2	[kg]
 Ajuste de forma de carga útil <b>4 Kg</b>	-	-	4.4	[lb]
Carrera total (ajustable)	0	-	4	[kg]
	0	-	8.8	[lb]
Resolución de la posición de los dedos	-	0,1	-	[mm]
	-	0,004	-	[pulgada]
Precisión de repetición	-	0,1	0,2	[mm]
	-	0,004	0,007	[pulgada]
Retroceso inverso	0,2	0.4	0,6	[mm]
	0,007	0,015	0.023	[pulgada]
Fuerza de agarre (ajustable)	3	-	40	[NORTE]
Velocidad de agarre *	55	110	184	[mm / s]
Tiempo de agarre **	0,04	0,07	0,11	[s]
Precisión de inclinación del soporte ajustable	-	<1	-	°
Temperatura ambiente de funcionamiento	5	-	50	[° C]
Temperatura de almacenamiento	0	-	60	[° C]
Motor	BLDC eléctrico integrado			
Clasificación IP	IP54			
Dimensiones	219 x 149 x 49			[mm]
	8,6 x 5,9 x 1,9			[pulgada]
Peso del Producto	0,98			[kg]
	2.16			[lb]

\* ver [Gráfico de velocidad de agarre RG2-FT](#)

\*\* basado en un movimiento total de 8 mm entre los dedos. La velocidad es linealmente proporcional a la fuerza. Para obtener más detalles, consulte [Gráfico de velocidad de agarre RG2-FT](#).

Propiedades del sensor de fuerza	Fxy	Fz	Txy	Tz	Unidades
Capacidad nominal (NC)	20	40	0,7	0,5	[N] [Nm]

Propiedades del sensor de fuerza	Fxy	Fz	Txy	Tz	Unidades
Sobrecarga de un solo eje	200	200	200	200	[%]
Resolución libre de ruido	0,1	0.4	0,008	0,005	[N] [Nm]
Deformación de un solo eje en NC	0.4 0,015	0,1 0,04	2	5	[mm] [°] [pulgada] [°]
Compensación de temperatura de no linealidad a escala completa	<2				[%]

Propiedades del sensor de proximidad	Min	Típico	Max	Unidades
Rango de detección	0	-	100	[mm]
	0	-	3,93	[pulgada]
Precisión	-	2	-	[mm]
	-	0,078	-	[pulgada]
No linealidad *	-	12	-	[%]

\* la no linealidad se refiere al valor máximo y depende de las propiedades del objeto (por ejemplo, superficie tipo y color)

Condiciones de operación	Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
Requisito de energía (PELV)	24	-	24	[V]
Consumo de energía	6.5	-	22	[W]
Temperatura de funcionamiento	0	-	55	[° C]
	32	-	131	[° F]
Humedad relativa (sin condensación)	0	-	95	[%]
Vida útil calculada	30000	-	-	[Horas]

Precisión típica del sensor de proximidad

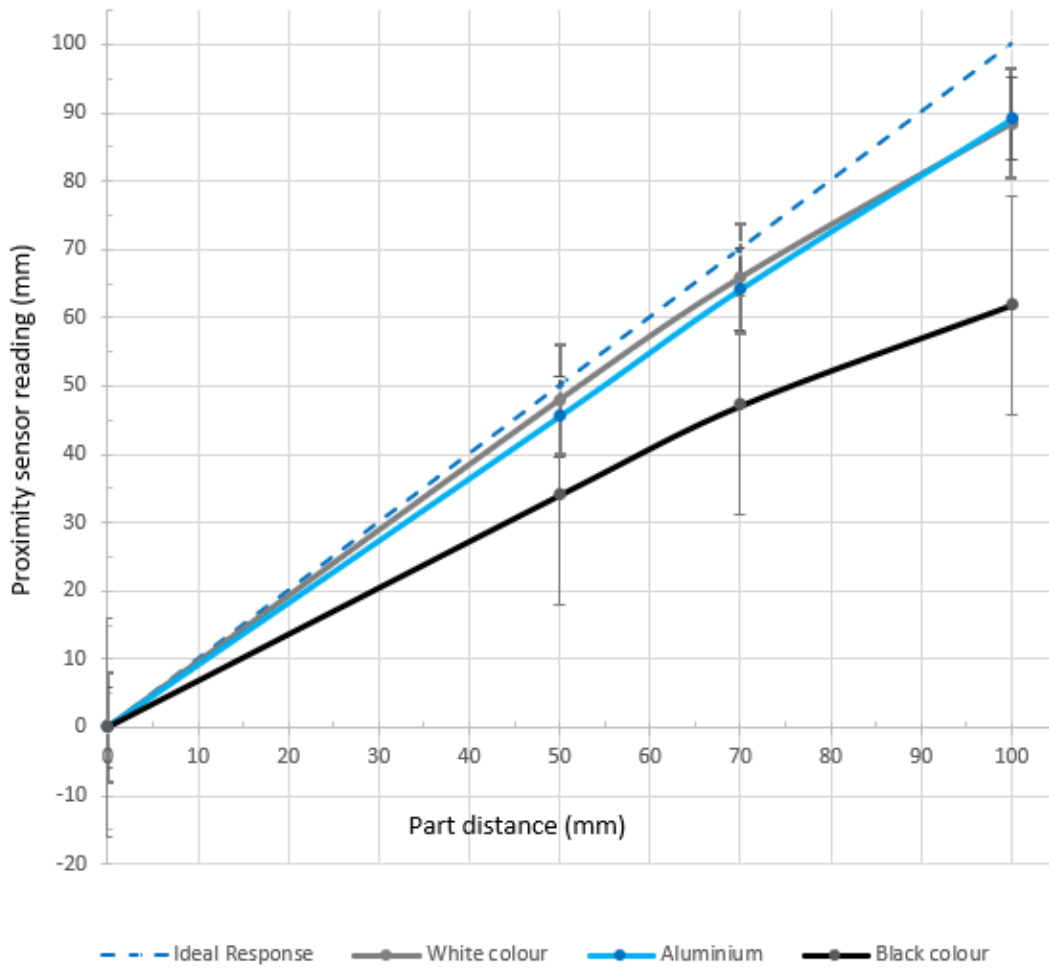
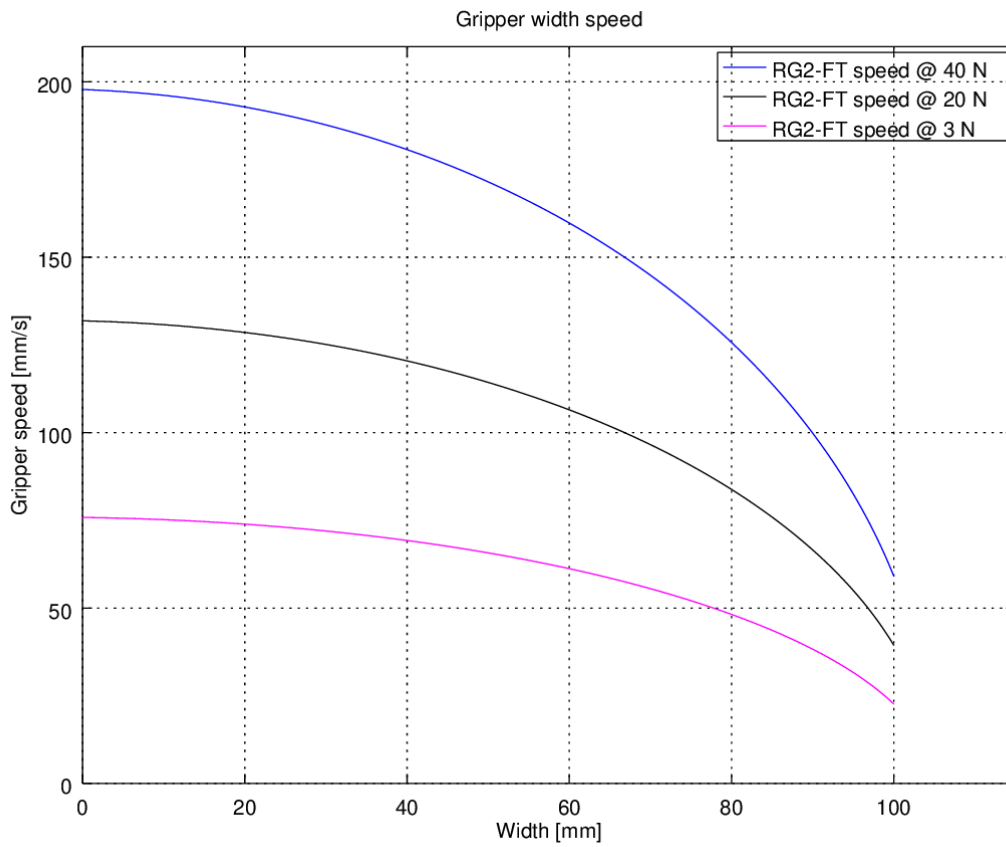
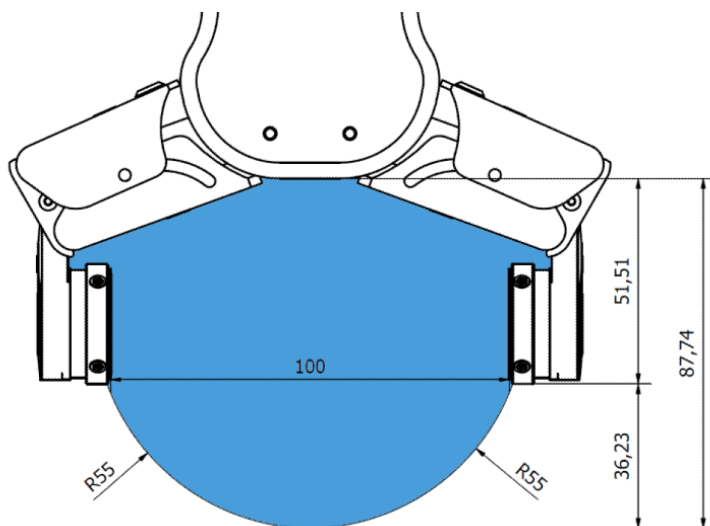


Gráfico de velocidad de agarre RG2-FT



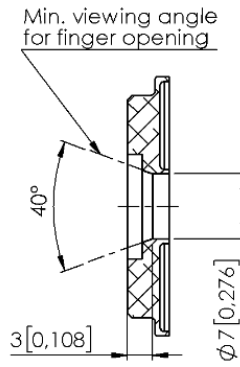
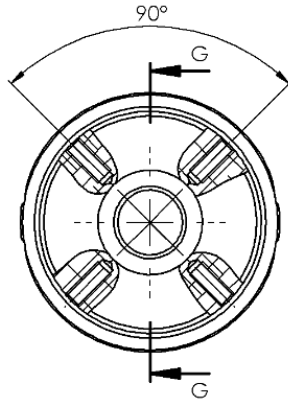
Rango de trabajo de la pinza



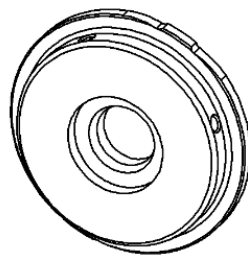
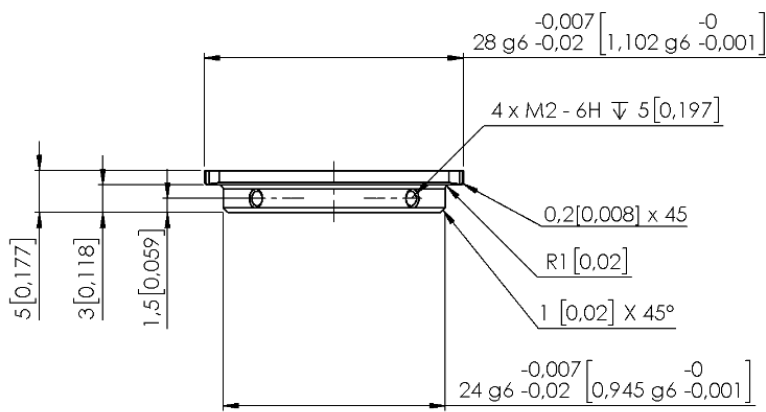
Las dimensiones están en milímetros.

Yemas de los dedos

Las yemas de los dedos estándar se pueden utilizar para muchas piezas de trabajo diferentes. Si se requieren puntas de los dedos personalizadas, se pueden hacer para adaptarse a los dedos de la pinza.



SECTION G-G



Dimensiones del dedo de la pinza, en milímetros.

**NOTA:**

Durante el diseño de la punta del dedo, se debe considerar lo siguiente para mantener un rendimiento óptimo:

Ruta óptica clara para los sensores de proximidad

Proteja los sensores de proximidad de la luz solar directa o de una fuente de luz intensa

Evite la penetración de polvo y líquidos

**ADVERTENCIA:**

Los sensores de proximidad son partes sensibles y deben protegerse contra: Luz intensa directa (como fuentes de láser direccional)

Contactos mecánicos directos de alta

temperatura en cualquier caso

Exponer a cualquier líquido o polvo conductor fino.

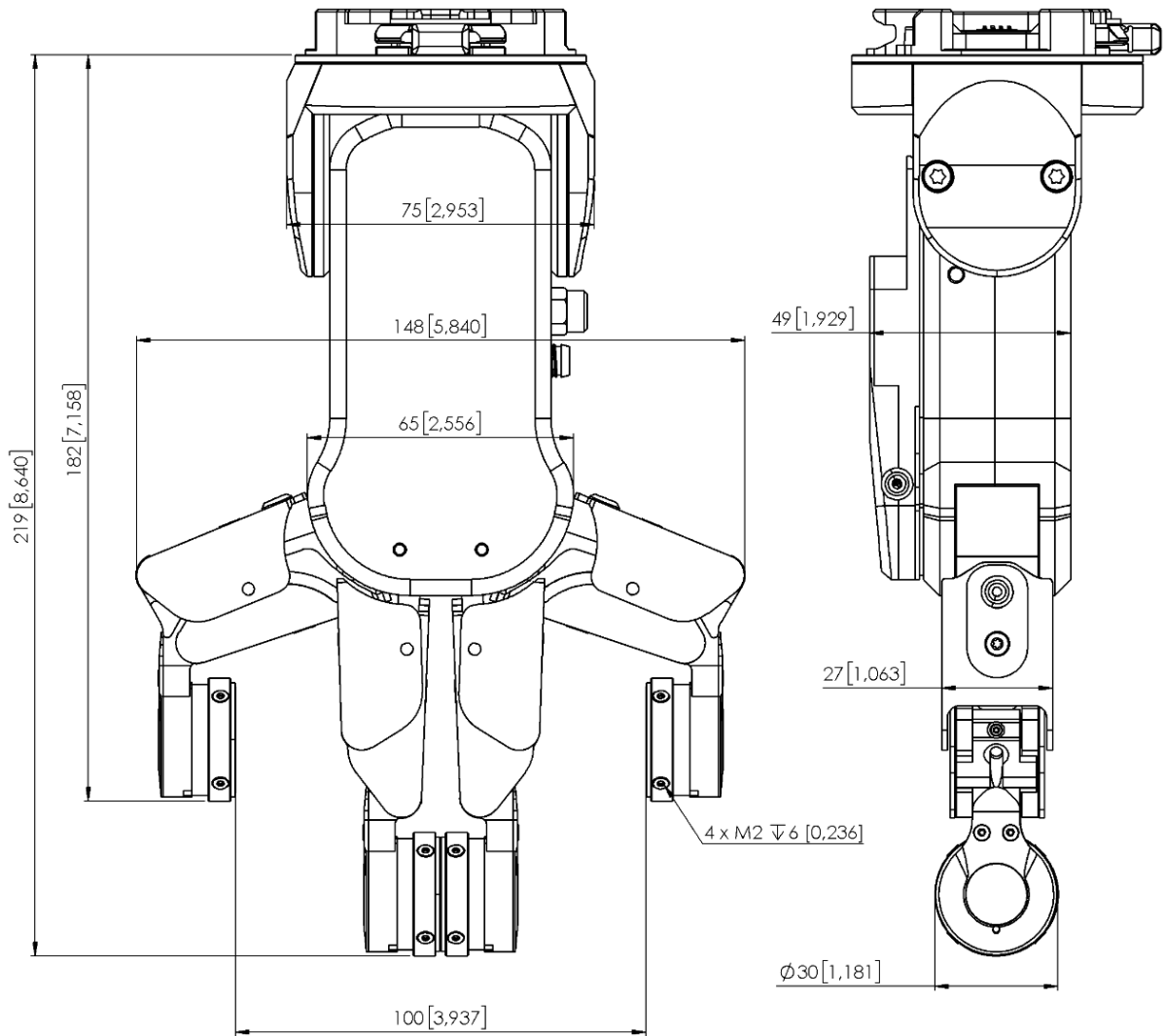
**NOTA:**

Limpie regularmente la superficie del sensor de proximidad con aire comprimido a baja presión (<5 bar) desde una distancia de 5 cm. Para una contaminación más fuerte, use alcohol isopropílico con un hisopo de algodón suave para mantenerlo limpio.

## Espesor del dedo

Las yemas de los dedos predeterminadas se tienen en cuenta mientras el grosor del dedo se ha establecido y no se puede cambiar en el software. En caso de que se utilicen yemas de los dedos personalizadas, el usuario debe compensar manualmente la diferencia en el grosor del dedo.

## 1.2. RG2-FT



Todas las dimensiones están en mm y [pulgadas].