

工業對心電爪
Electric Centric Gripper



夾爪系列號	夾持力	行程	抱閘	出線方式	通訊協議	電纜配置	指尖選項	法蘭選項	機器人短線
-------	-----	----	----	------	------	------	------	------	-------

★1:													
I/O(NN): NPN/NPN I/O(PP): PNP/PNP I/O(NP): NPN/PNP I/O(PN): PNP/PNP	00 不配 短線	01 艾利特CS系列 優傲CB系列	新松 韓華A系列 優傲E系列	越疆CR系列 越疆Nova系列	02傲博	04節卡	06 洛石SR系列 洛石ER系列	09 門山A系列	11艾利特EC系列	14 法奧	16 衆爲創造UF xArm		
					03大象	05達明	07越疆MG400	10 門山M系列	12 大族	13 紐路麥卡	15 韓華HCR	17 洛石CR系列	

*⑤ 在單條485總線上接入多個大寰產品，建議不超過4台，否則可能會出現485通訊異常現象。如接入設備需要超過4台，建議聯系業務人員，進行出貨調整。

備注：不再免費配置Modbus RTU(RS485)轉USB 模塊，如有需求請另下單購買。

A 3D perspective diagram of a mechanical assembly, possibly a robotic gripper or a specialized tool. The assembly consists of several rectangular blocks with circular holes, mounted on a base. A vertical force vector F_z is shown acting downwards on the top surface. Three moment vectors are also shown: M_z is a black curved arrow around the vertical axis; M_y is a pink curved arrow around the horizontal axis pointing into the page; M_x is a green curved arrow around the horizontal axis pointing out of the page.

F_z	150 N
-------	-------

M_x	$0.62 \text{ N} \cdot \text{m}$
M_y	$0.62 \text{ N} \cdot \text{m}$
M_z	$0.62 \text{ N} \cdot \text{m}$

*② 推薦負載計算基於純摩擦力夾持，摩擦系數0.2，安全系數4。
抓取物體的重心偏移也會影響到負載，如有問題請諮詢我們。

*③ 需外接通訊盒或定制，請聯系銷售或技術支持。

*④ 選配電源時，請按峰值電流選配，若選電源電流過低，會導致產品無法正常工作。

Technical drawings of the M12*1 cable gland assembly, showing front, side, and top views with dimensions and tolerances.

Front View (Left):

- 6-M3 Depth 3.5
- 3- $\varnothing 3^{+0.02}_0$ Depth 3.5
- M2.5 Depth 3
- R36.5
- R5
- 16.5
- 30.5
- 17
- 24
- 9.5
- 10
- 20

Side View (Top):

- $\varnothing 3^{+0.02}_0$ Depth 3.2 (same on the opposite side)
- 4-M4 Depth 6 (same on the opposite side)
- $\varnothing 3^{+0.02}_0$ Depth 3.2 (same on the opposite side)
- 58
- 10
- 20
- 30

Side View (Bottom):

- Secure at least 100mm
- Cable allowable bending radius R50mm
- M12*1
- $\varnothing 15$
- 200
- 47.5
- 11.5
- 15
- 20
- 30
- 58
- 93
- $\varnothing 3^{+0.02}_0$ Depth 3.2 (same on the opposite side)

Top View (Right):

- $\varnothing 3^{+0.02}_0$ Depth 3.2
- 4-M4 Depth 5
- $\varnothing 6$ Depth 3.2
- 15.7
- 12
- 30.5
- 24
- 58
- 24
- 38

夾持力(單側)	3~10 N
最大推薦負載 *②	0.1 kg
單指行程	10 mm
全行程打開/閉合時間	0.3 s/0.3 s
位置重複精度	± 0.03 mm
重量	0.43 kg
尺寸	94 mm x 53.5 mm x 38 mm
運行噪音	< 50 dB
傳動方式	精密行星減速器+齒輪齒條

通訊協議 標配: Modbus RTU (RS485)、Digital I/O(2輸入2輸出)
選配: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT

電流 0.3 A (額定) / 0.6 A (峰值)

推薦使用環境 0~10°C 85% RH 以下

付口國際標準 CE, FCC, RoHS



CGI-100-170

工業對心電爪
Electric Centric Gripper



選型方式

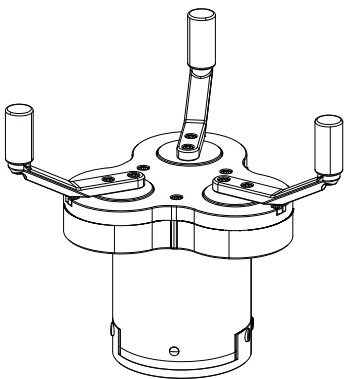
夾爪系列號	夾持力	行程	抱閘	出线方式	通訊協議	電纜配置	指尖選項	法蘭選項	機器人短線
CGI	100	170	O	S	M1	L5	J1	F1	00
O 不帶抱閘 W 帶抱閘 S 側面 M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN) LX 不配線纜 L1 延長線1m L3 延長線3m L5 延長線5m L10 延長線10m J1 標準指尖 F1 標準法蘭 如下表									

*①:		00	01	新松	越疆CR系列	02傲博	04節卡	06	09	11	14	16
I/O(NN): NPN/NPN		不配	艾利特CS系列	韓華A系列	越疆Nova系列	03大象	05達明	07越疆MG400	10	12	13	15
I/O(PP): PNP/PNP		短線	優傲CB系列	優傲E系列								
I/O(NP): NPN/PNP												
I/O(PN): PNP/NPN												

*⑤ 在單條485總線上接入多個大震產品，建議不超過4台，否則可能會出現485通訊異常現象。如接入設備需要超過4台，建議聯系業務人員，進行出貨調整。

備注：不再免費配置Modbus RTU(RS485)轉USB 模塊，如有需求請另下單購買。

技術參數



此款夾爪推薦使用標配手指使用，
應用中如需更換請聯系我們進行確認。

*② 推薦負載計算基於純摩擦力夾持，摩擦系數0.2，安全系數4。
抓取物體的重心偏移也會影響到負載，如有問題請諮詢我們。

*③ 需外接通訊盒或定制，請聯系銷售或技術支持。

*④ 選配電源時，請按峰值電流選配，若選電源電流過低，會導致產品無法正常工作。

性能參數

夾持力(單側)	30~100 N
最大推薦負載 *②	1.5 kg
單指行程	Φ40~Φ170 mm
全行程打開/閉合時間	1.35 s
位置重複精度	± 0.03 mm
重量	1.5 kg
尺寸	158.4mmx124.35mmx116mm (無抱閘/抱閘尺寸相同)
運行噪音	< 50 dB
傳動方式	精密行星減速器+齒輪齒條

運行環境

通訊協議	標配: Modbus RTU (RS485)、Digital I/O(2輸入2輸出) 選配: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *③
工作電壓	24 V DC ± 10%
電流	0.4 A (額定) / 1 A (峰值) *④
額定功率	9.6 W
防護等級	IP 40
推薦使用環境	0~40°C, 85% RH 以下
符合國際標準	CE, FCC, RoHS

✓ 驅控內嵌 Build-in Controller	✓ 夾持力可調 Gripping Force Adjustable	✓ 位置可調 Position Adjustable	✓ 速度可調 Speed Adjustable	✓ 掉落檢測 Drop Detection	○ 可選 自鎖功能 Self-locking Mechanism
----------------------------------	---	----------------------------------	-------------------------------	-----------------------------	---

技術尺寸圖

