




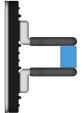




# DATAARK

2FG7

v1.0

# 1. Dataark

## 1.1. 2FG7

Generelle egenskaber		Minimum	Typisk	Maksimum	Enhed	
Payload kraftgreb 		-	-	7 15,5	[kg] [lb]	
Payload selvåsende greb 		-	-	11 24,3	[kg] [lb]	
Samlet rækkevidde		-	38 1,49	-	[mm] [tomme]	
Grebets breddeområde *	Udvendigt	Fingre indad 	1 0,039	-	39 1,53	[mm] [tomme]
		Fingre udad 	35 1,37	-	73 2,87	[mm] [tomme]
	Indvendigt	Fingre indad 	11 0,43	-	49 1,92	[mm] [tomme]
		Fingre udad 	45 1,77	-	83 3,26	[mm] [tomme]
Grebets gentagelsesnøjagtighed		-	+/- 0,1 +/- 0,004	-	[mm] [tomme]	
Gribekraft **		20	-	140	[N]	
Gribekrafttolerance		-	-	+/-5	[N]	
Gribehastighed ***		16	-	450	[mm/s]	
Gribetid (inklusive bremseaktivering) ****		-	200	-	[ms]	
Hold emne ved strømsvigt?		Ja				
Opbevaringstemperatur		0 32	- -	60 140	[°C] [°F]	
Motor		Integreret, elektrisk BLDC				
IP-klasse		IP67				
Renrum		ISO-klasse 5				
Dimensioner [L x B x D]		144 x 90 x 71 5,67 x 3,54 x 2,79			[mm] [tomme]	

Generelle egenskaber	Minimum	Typisk	Maksimum	Enhed
Vægt	1,1 2,4			[kg] [lb]

\* Silikonefingerspidser tilføjer 1 mm i hver retning.

\*\* Strømkraft er 2000 mA, mindre strøm vil resultere i mindre gribekraft. Se [Force vs Current Graph](#).

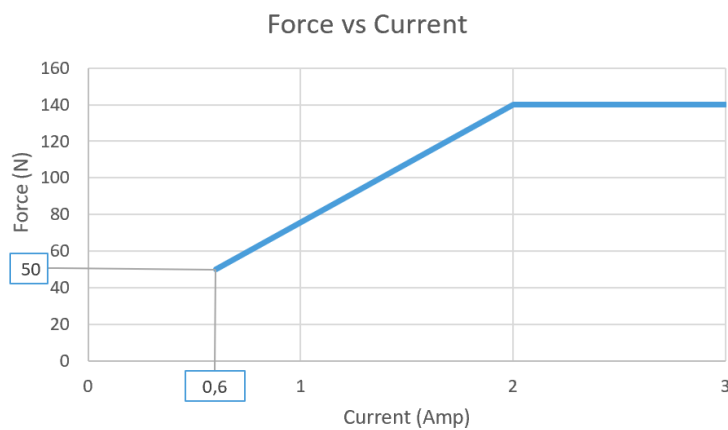
\*\*\* Relativt fra det emne, der skal tages (begge arme).

\*\*\*\* Ved en rækkevidde på 4 mm og 80 N. Den normale værdi er 300 ms ved 40 mm og 80 N.

Driftsforhold	Minimum	Typisk	Maksimum	Enhed
Strømforsyning	20	24	25	[V]
Strømforbrug	-	-	2000 *	[mA]
Driftstemperatur	5 41	- -	50 122	[°C] [°F]
Relativ fugtighed (ikke-kondenserende)	0	-	95	[%]
Beregnet MTBF (levetid)	30.000	-	-	[Timer]

\* Justerer automatisk strømkraftene, når UR CB3-værktøjstilslutning bruges (600 mA).

### Graf der viser kraft i forhold til strøm

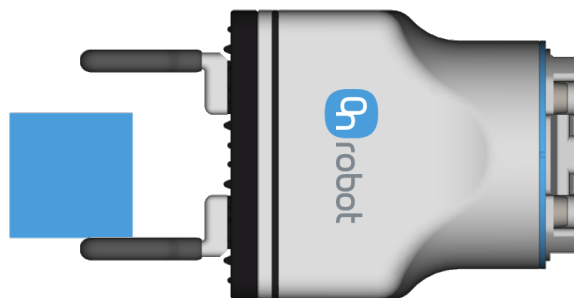


### Kraftsensor

Griperen har en kraftsensor i fingeren i samme side som den tilsluttes, som vist i nedenstående billede.

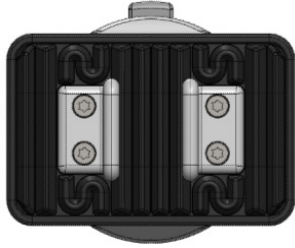
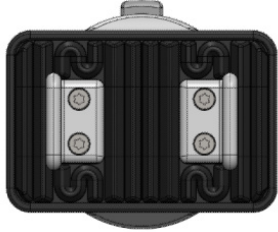


Overvej tilstedeværelsen af kraftsensoren, når emnet indstilles ved hjælp af gripperens fingre, eller når emnet opsamles sidelæns, da tyngdekraften kan påvirke kraftmålingen. I sidstnævnte tilfælde, skal gripperen vendes, så fingeren med sensor er øverst. Sørg for, at den nederste finger er i let kontakt med emnet, før den øverste finger rører emnet, som vist i nedenstående figur.



### Fingre

De leverede fingre kan monteres i to forskellige positioner for at opnå forskellige gribeområder.

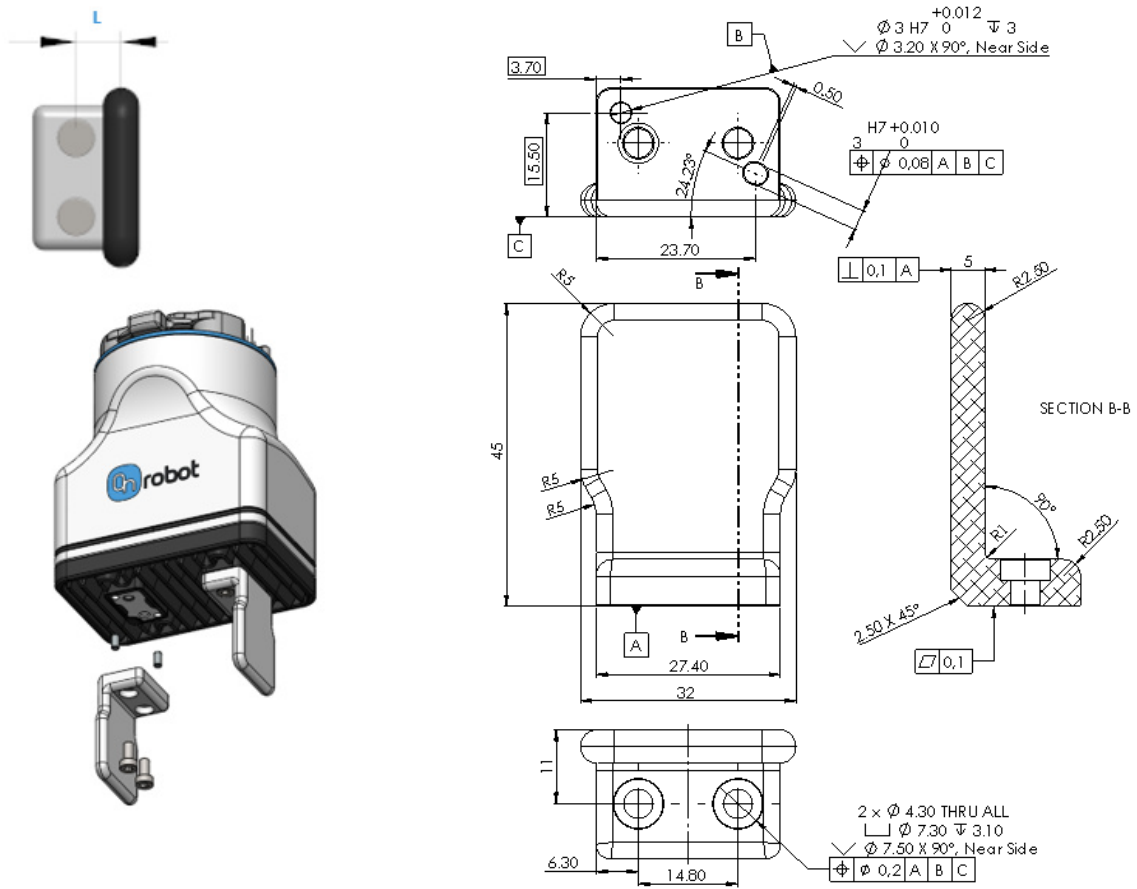
	Indad	Udad
		
Udvendigt gribeområde [mm]	1-39	35-73
Indvendigt gribeområde [mm]	11-49	45-83

Fingerlængden er 8,5 mm (L på tegningen herunder). Hvis der er behov for specialfremstillede fingre, kan de fremstilles, så de passer til gripperen i overensstemmelse med nedenstående mål (mm)[tomme]. Brug M4x8 mm skruer til at montere fingrene.



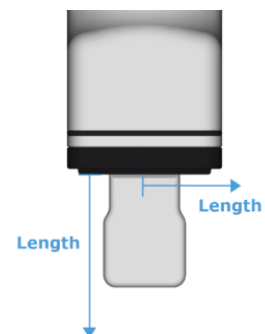
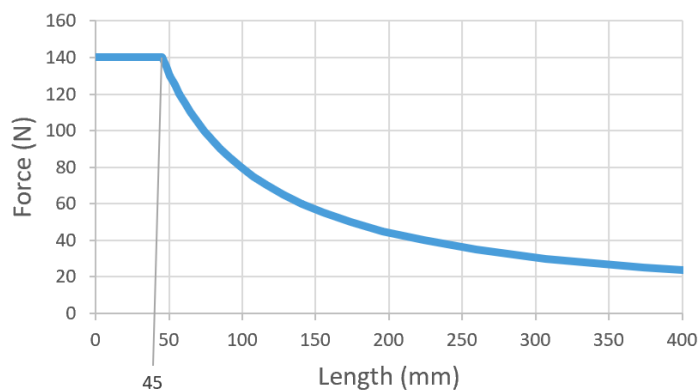
**BEMÆRK:**

Hvis der bruges specialfremstillede fingre, må de ikke berøre bælgen.



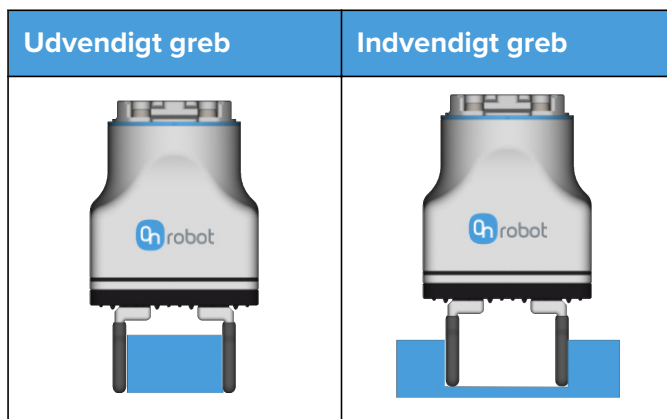
### Fingerlængde v. Kraft

Nedenstående graf viser, hvordan den maksimalt opnåelige kraft falder, når fingerlængden øges og der bruges specialdesignede fingerspidser. Grafen gælder for begge typer af individuelle længder, som vises i figuren.

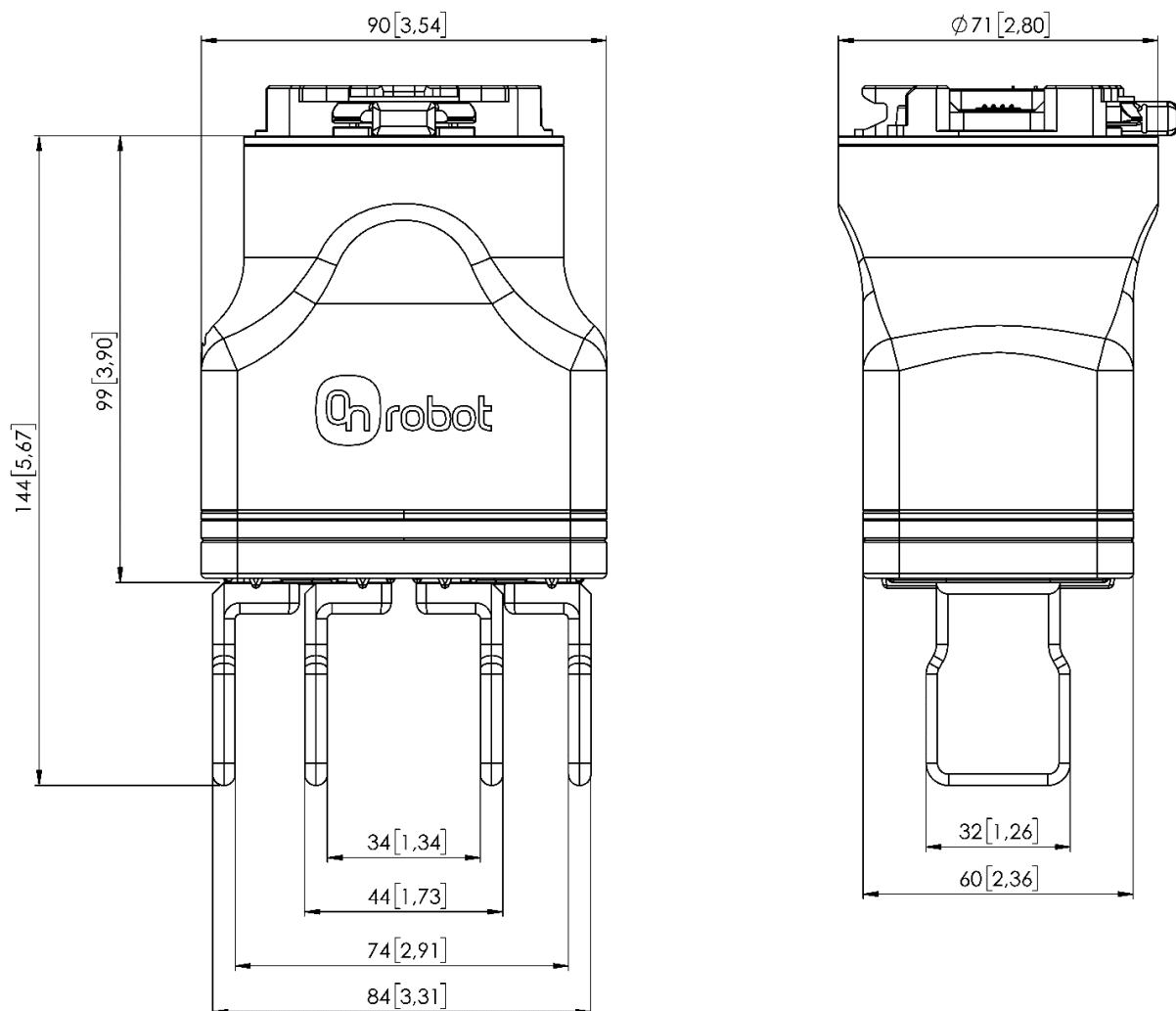


### Typer af greb

I dette dokument bruger vi begreberne indvendigt og udvendigt greb, som angiver, hvordan værktøjet tager emnet.



## 1.2. 2FG7



Alle mål er i mm og and [tommer].