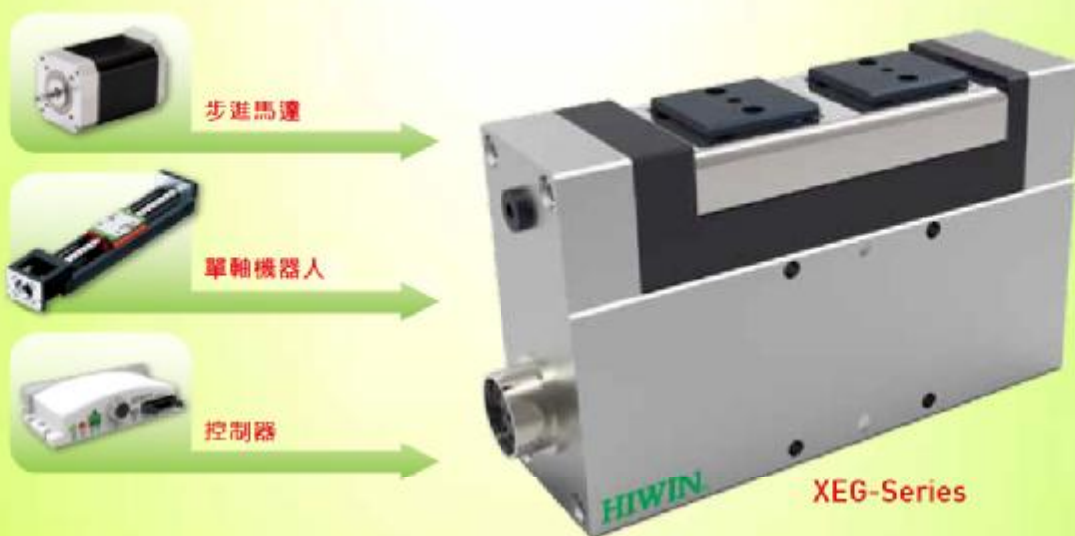


多軸機器人系列

電動夾爪 Electric Gripper



產品特色

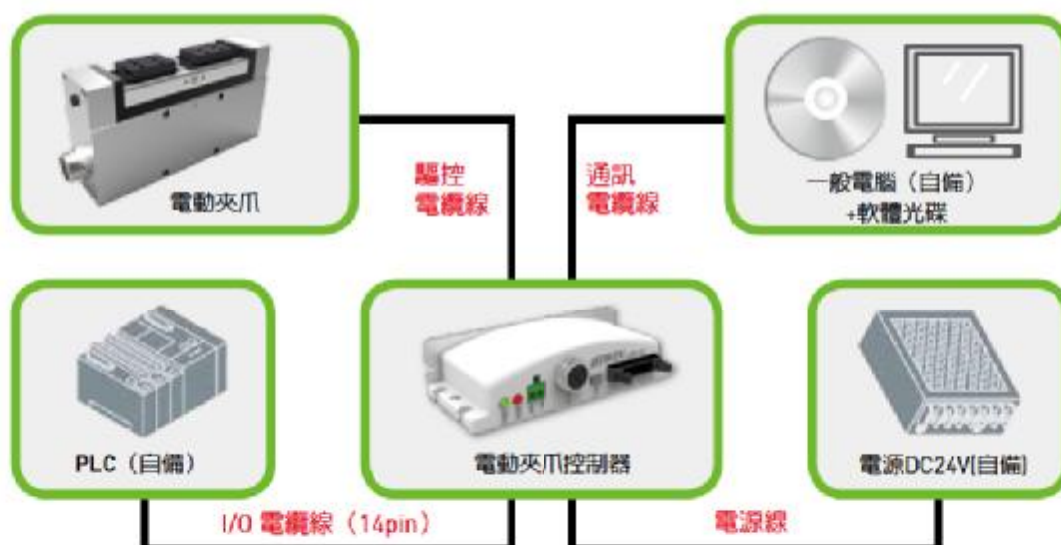
- 夾持力控制
 - 最大可在夾持力的40%~100%之間，以5%為單位設定電動夾爪之夾持力量。
 - 適合用於抓取容易破碎、變形、表面受傷等物品。
- 位置控制
 - 最小可達成0.01mm之精密位置控制。
 - 工作物的夾持位置是否在設定範圍內，可由HOLD信號確認。
- 速度控制
 - 最高可在1~100mm/s之速度範圍內，以1mm/s為單位設定電動夾爪之移動速度。
 - 適合用於高速移動至接近工作物時，再以低速進行夾持。
- 加速度控制
 - 依使用者設定之動作模式，提供該狀態下之高、中、低加速度或等速度等選擇。
- 多組動作模式設定
 - 依使用者之任務需求，可儲存30+1(原點復歸)組動作模式。
- 工作物外型尺寸檢測、辨識
 - 提供三種尺寸的工作物同時夾持、量測、辨識等，可減少作業工時。

產品規格

型號		XEG-16	XEG-32	XEG-64	
電動夾爪 規格	總行程 [兩爪行程] (mm)	16 ±0.5	32 ±0.5	64 ±0.5	
	夾持力 (N)	25~50	60~150	180~450	
	最大夾持重量 (N)	5	15	45	
	速度 (mm/s)	開關	1~60	1~80	1~100
		夾持	1~20	1~20	1~20
	重覆定位精度 (mm)	±0.01	±0.01	±0.01	
本體重量 (kg)	0.4	0.7	1.9		

型號		XEG-C1	
控制器 規格	動作組數	30+1 組 (含原點復歸)	
	外部 I/O	輸入	5 點：設定動作位置 1 點：動作指令輸入
		輸出	6 點：動作狀態輸出
	序列通訊	USB	
	額定電壓 (V)	DC 24 ± 10%	
	消耗電流 (A)	3A MAX	
質量 (Kg)	0.15		

系統架構圖



應用範例

適合容易變形、破碎、表面損傷等零件之夾持，以及精密檢測、有限行程、高速輕夾、物件辨識、分類整列等情形使用。

薄殼體



雞蛋

電子元件類



電容

彈塑性材料



橡塑膠樹脂

玻璃水晶製品



試管

尺寸檢測



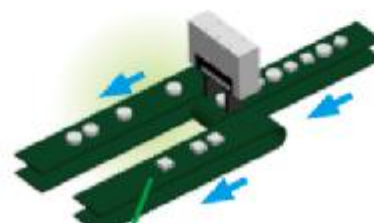
外觀量測

狹窄空間夾取



快速定位

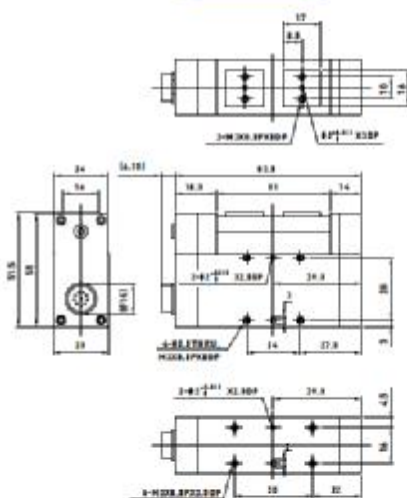
零件辨識與整列



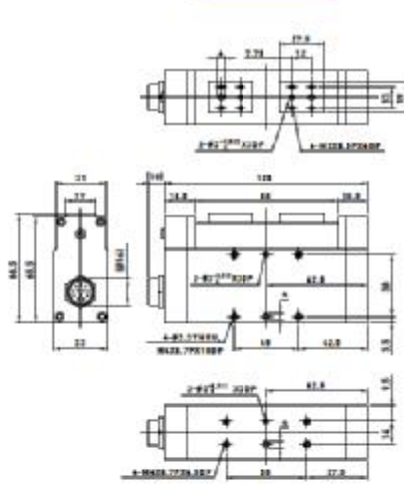
辨別、分類

外型尺寸圖

XEG-16



XEG-32



XEG-64

