



FICHA TÉCNICA

RG2-FT

V1.0

1 Ficha técnica

Propiedades generales	Mín.	Típico	Máx.	Unidades
Ajuste de la fuerza de la carga útil  2 Kg	- -	- -	2 4,4	[kg] [lb]
Ajuste de la forma de la carga útil  4 Kg	- -	- -	4 8,8	[kg] [lb]
Recorrido total (ajustable)	0 0	- -	100 3,93	[mm] [in]
Resolución de la posición del dedo	- -	0,1 0,004	- -	[mm] [in]
Precisión de repetición	- -	0,1 0,004	0,2 0,007	[mm] [in]
Reacción de retroceso	0,2 0,007	0,4 0,015	0,6 0,023	[mm] [in]
Fuerza de agarre (ajustable)	3	-	40	[N]
Velocidad de agarre*	55	110	184	[mm/s]
Tiempo de agarre**	0,04	0,07	0,11	[s]
Precisión de inclinación de soporte ajustable	-	< 1	-	°
Temperatura ambiente de funcionamiento	5	-	50	[°C]
Temperatura de almacenamiento	0	-	60	[°C]
Motor	Integrada, BLDC eléctrica			
Clasificación IP	IP54			
Dimensiones	219 x 149 x 49 8,6 x 5,9 x 1,9			[mm] [in]
Peso del producto	0,98 2,16			[kg] [lb]

* Ver tabla de velocidades 4

** En función del movimiento total de 8 mm entre las puntas. La velocidad es linealmente proporcional a la fuerza. Para más información, consulte la tabla de velocidades en la página 4.

Propiedades del sensor de fuerza	Fxy	Fz	Txy	Tz	Unidades
Capacidad nominal (CN)	20	40	0,7	0,5	[N] [Nm]
Sobrecarga de eje único	200	200	200	200	[%]
Resolución sin ruido	0,1	0,4	0,008	0,005	[N] [Nm]
Deformación de eje único en C. N.	0,4 0,015	0,1 0,04	2	5	[mm] [°] [in] [°]
Compensación de temperatura de no linealidad a escala total	< 2				[%]

Propiedades del sensor de proximidad	Mín.	Típico	Máx.	Unidades
Rango de detección	0 0	- -	100 3,93	[mm] [in]
Precisión	- -	2 0,078	- -	[mm] [in]
No linealidad*	-	12	-	[%]

* La no linealidad se refiere al valor máximo y depende de las propiedades del objeto (p. ej.: tipo de superficie y color)

Condiciones de funcionamiento	Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
Requisitos de alimentación (PELV)	24	-	24	[V]
Consumo de energía	6,5	-	22	[W]
Temperatura de funcionamiento	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
Humedad relativa (sin condensación)	0	-	95	[%]
MTBF calculado (vida útil)	30 000	-	-	[Horas]

Precisión típica del sensor de proximidad

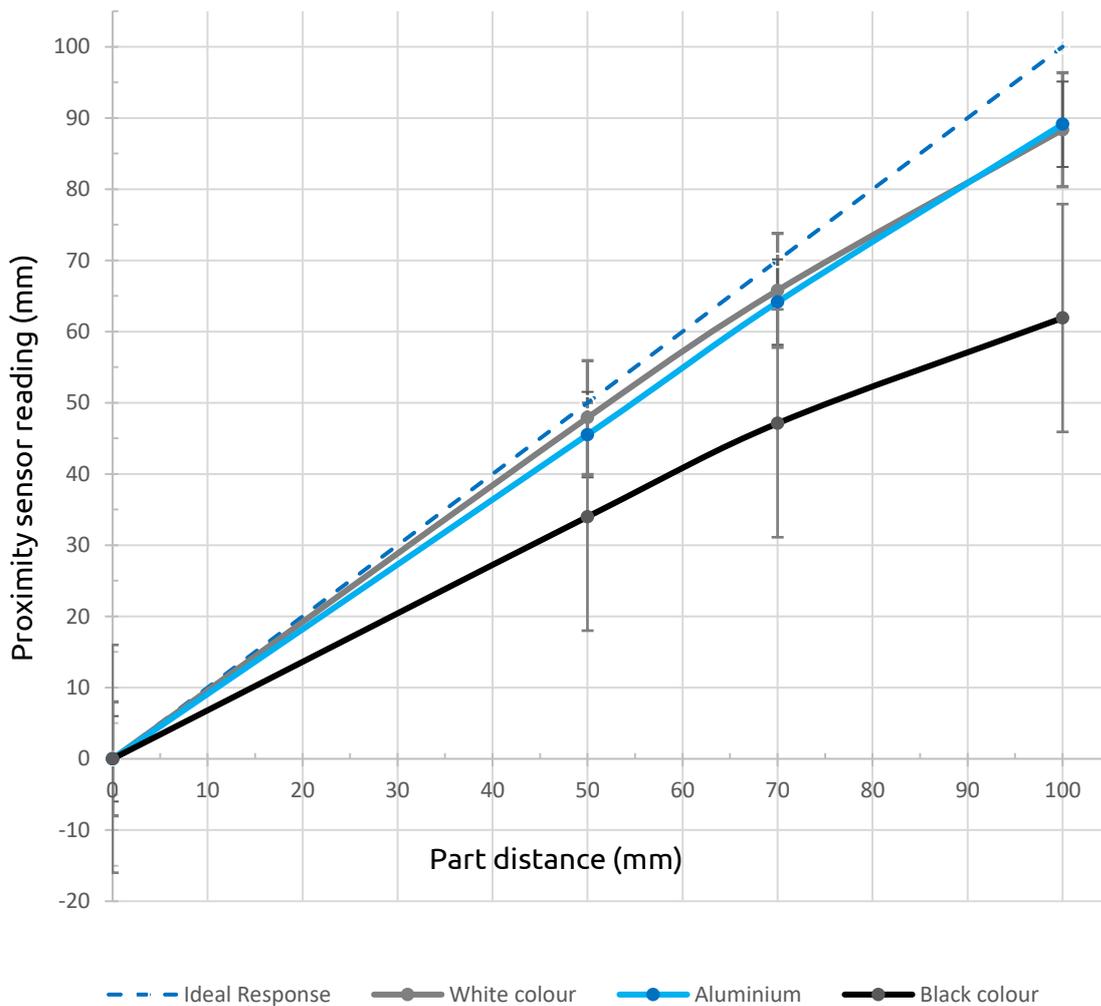
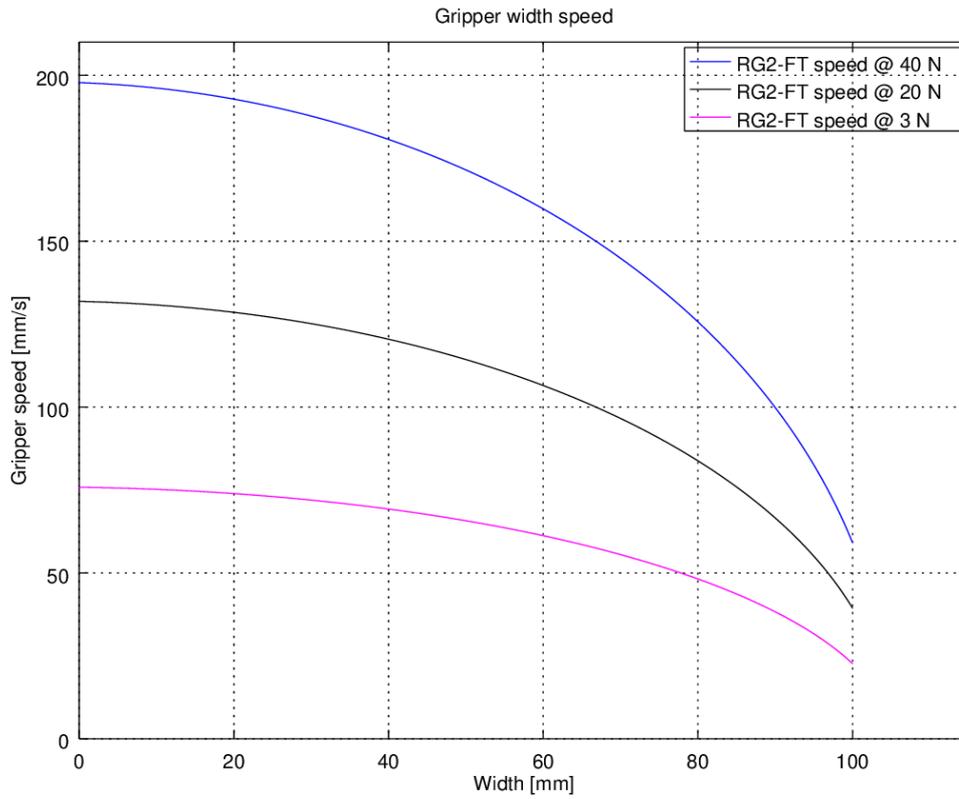
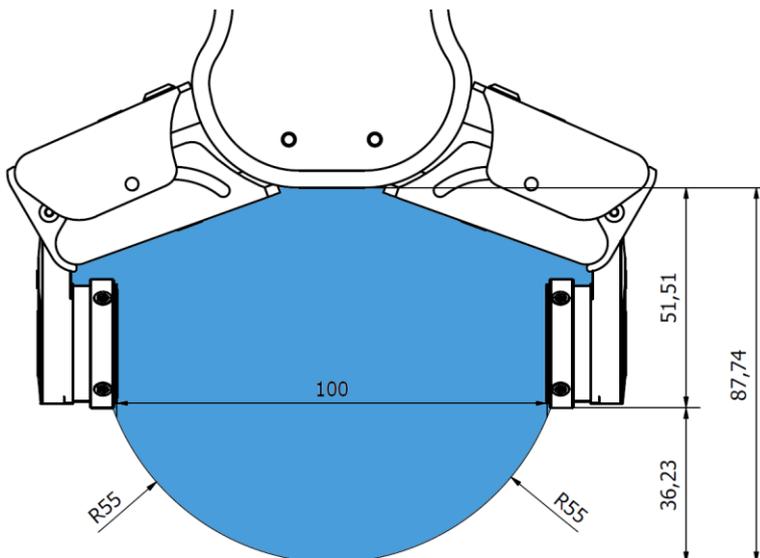


Gráfico de la velocidad de agarre de RG2-FT



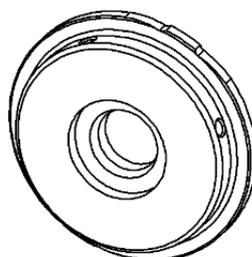
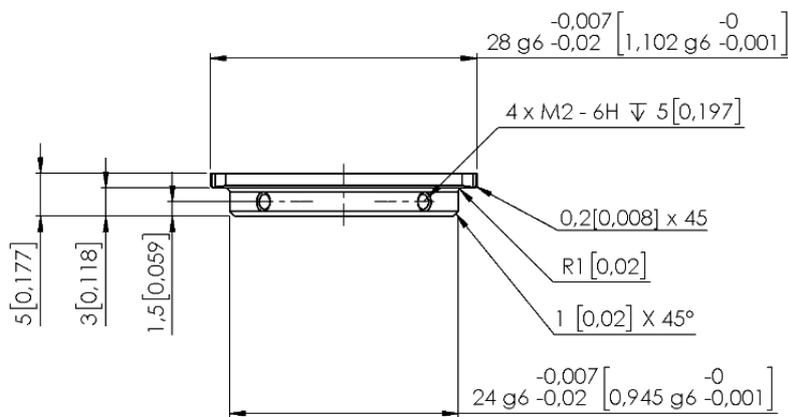
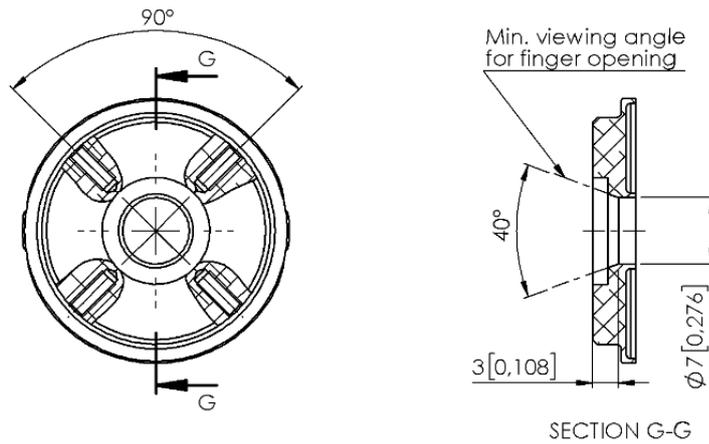
Rango operativo de la pinza



Las dimensiones están en milímetros.

Puntas de dedos

Las puntas de dedos estándar pueden utilizarse para muchas piezas diferentes. Si se necesitan unas puntas personalizadas, pueden fabricarse de forma que se adapten a los dedos de la pinza.



Dimensiones del dedo de la pinza (en milímetros).

**NOTA:**

Durante el diseño de la punta, deben tenerse en cuenta estos aspectos para mantener un rendimiento óptimo:

Mantener despejada la ruta óptica de los sensores de proximidad

Proteger los sensores de proximidad de la luz solar directa o de fuentes de luz intensa

Evitar la entrada de polvo y líquidos

**ADVERTENCIA:**

Los sensores de proximidad son piezas delicadas y deben protegerse de:

Luces intensas directas (como fuentes de láseres direccionales)

Temperaturas elevadas directas

Cualquier tipo de contacto mecánico

La exposición a cualquier líquido o a finas partículas de polvo conductor

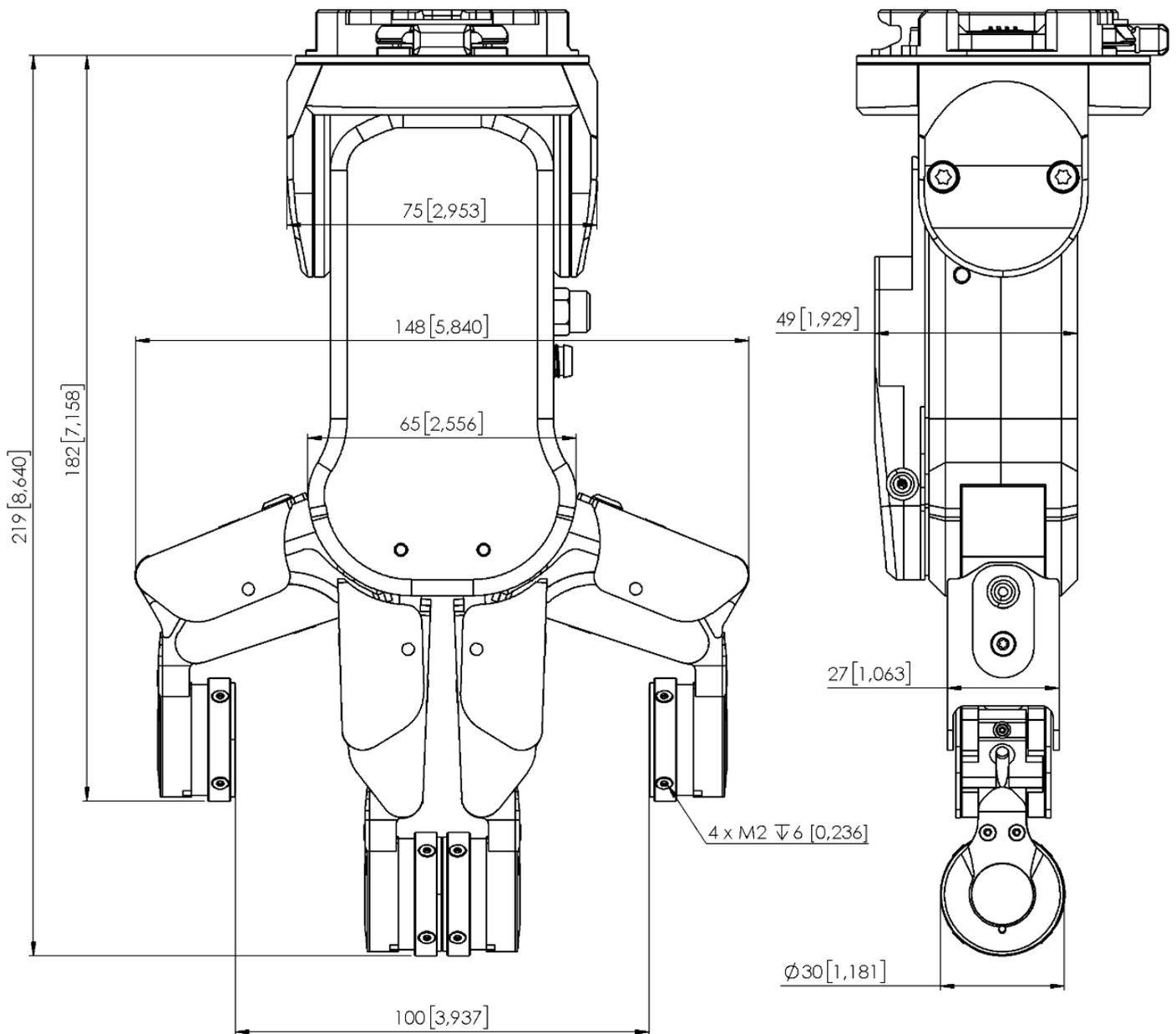
**NOTA:**

Limpie con regularidad la superficie del sensor de proximidad con aire comprimido a baja presión (< 5 bares) a una distancia de 5 cm. En caso de una mayor contaminación, utilice un algodón suave empapado en alcohol isopropílico para mantenerla limpia.

Grosor de los dedos

Puede sopesarse el uso de puntas de dedos predeterminadas, mientras que el grosor de los dedos ya viene establecido y no puede cambiarse en el software. Si se utilizan puntas predeterminadas, el usuario debe compensar manualmente la diferencia en el grosor de los dedos.

RG2-FT



Todas las dimensiones se muestran en mm y [pulgadas].